<u>AnyWireASLINKネットワークモニタ機能</u>

サンプル画面説明書

三菱電機株式会社

サンプルのご利用について

サンプル用の画面データ、取扱説明書などのファイルは、以下の各項に同意の上で ご利用いただくものとします。

- (1) 当社製品をご使用中またはご使用検討中のお客様がご利用の対象となります。
- (2) 当社が提供するファイルの知的財産権は、当社に帰属するものとします。
- (3)当社が提供するファイルは、改竄、転載、譲渡、販売を禁止します。 但し、内容の一部または全てをお客様作成の機器やシステム内の当社製品上で ご利用いただく場合はその限りではありません。また、当社製品をご利用いただ いたお客様作成の仕様書、設計書、組み込み製品の取扱説明書などへの転載、 複製、引用、レイアウトの変更についてもその限りではありません。
- (4) 当社が提供するファイルやそのファイルから抽出されるデータを利用することによって生じた如何なる損害も当社は補償をいたしません。お客様の責任においてご利用ください。
- (5) 当社が提供するファイルに利用条件などが添付されている場合は、その条件にも 従ってください。
- (6) 予告なしに当社が提供するファイルの削除や内容の変更を行うことがあります。
- (7)当社が提供するファイルのご使用に際しては、対応するマニュアルおよびマニュアルで紹介している関連マニュアルをよくお読みいただくと共に、安全に対して十分に注意を払って正しい取扱いをしてください。

目次

目炎	ζ	3
改訂	「履歴	5
1.	概要	6
2.	システム構成	6
3.	GOT について	7
3	1 自動で選択されるシステムアプリケーション	7
3	2 作画ソフトウェアの接続機器設定	7
3	3 作面 ソフトウェアの Ethernet 設定	7
0	5 「F回ノノトノエノの Ethemet 設定	/
4.	AnyWireASLINK マスタユニットについて	8
4	1 ユニットの先頭入出力番号	8
5.	画面仕様	8
5	1 表示言語	8
5	2 画面遷移	8
5	2 雨奇道明	12
5	5.3.1 AnyWireASIINKメニュー(B-30001)	13
	5.3.2 AnyWireASLINKシステムマップ(B-30002)	15
	5.3.3 入力信号モニタ(B-30003)	17
	5.3.4 出力信号モニタ(B-30004)	19
	5.3.5 センサー覧(B-30005)	21
	5.3.6 詳細情報(ケーブル接続タイプ(I/O 非絶縁))(B-30006)	23
	5.3.7 詳細情報(ケーブル接続タイプ(I/O 絶縁))(B-30007)	25
	5.3.8 詳細情報(1/0 防水コネクタ接続タイフ)(B-30008)	27
	5.3.9 計細情報(伝送・I/OI)がコインダ接続ダイノ)(B−30009)	29
	5.3.10 許袖情報(元電アンフェーット(CAM,CAS)/(B-30010)	୦ ୮ ୦ ୮
	5.3.12 詳細情報(ビタンジュニット(CAM CAS))(B-30012)	35
	5.3.13 詳細情報(シリンダスイッチ)(B-30013)	37
	5.3.14 詳細情報(光電センサ)(B-30014)	39
	5.3.15 詳細情報(光電センサ(透過型受光))(B-30015)	41
	5.3.16 詳細情報(光電センサ(透過型投光))(B-30016)	43
	5.3.17 詳細情報(近接スイッチ)(B-30017)	45
	5.3.18 詳細情報(圧力センサ)(B-30018)	47
	5.3.19 詳細情報(アスリングダーミナル(トライハ部))(B-30019)	49
	5.3.20 160S ノーユー(D=30100) 5.3.21 iOSS バックアップ(B=30101)	UI 52
	5.3.22 iQSS バックアップ設定(B-30102)	52
	5.3.23 iQSS バックアップ進捗(B-30103)	56
	5.3.24 iQSS リストア(B-30104)	58
	5.3.25 iQSS リストア設定(B-30105)	60
	5.3.26 iQSS リストア進捗(B-30106)	61
	5.3.27 アラームリセット(W-30001)	62

		5.3.28 言語設定(₩-30002)	. 63
	;	5.3.29 時計設定(W-30003)	. 64
		5.3.30 パリケータリクセスエリー(W=30004)	. 05 66
	ļ	5.3.32 通知ダイアログ(W-30101)	. 67
	ļ	5.3.33 実行確認ダイアログ(W-30102)	. 68
	5.4	スレーブユニット詳細情報画面対応表	. 69
	5.5	使用デバイス一覧	. 70
	5.6	コメントー覧	. 76
	5.7	デバイスデータ転送一覧	. 82
	5.8	レシピー覧	. 87
	5.9	スクリプト一覧	. 89
6.	7	-ンプレート	164
7.	そ	. の他	165
	7.1	ユーザ定義名称の登録について	165
	7.2	システム構成の変更について	165
	7.3	CPU の変更について	166
	7.4	先頭入出力番号の変更	167
	7.5	iQSS バックアップフォルダ構成	172

サンプル画面説明書

改訂日付	管理番号*	改訂内容				
2013/9	BCN-P5999-0099	初版				

* 管理番号は、右下に記載しています。

プロジェクトデータ

改訂日付	プロジェクトデータ	GT Designer3*	改訂内容
2013/9	AnyWireASLINK_V_Ver1_J.GTX	1.100E	初版

* プロジェクトデータ作成時に使用した作画ソフトウェアのバージョンです。記載したバージョンと同等、または それ以降のバージョンの作画ソフトウェアを使用してください。

1. 概要

GOT2000とMELSEC-QシリーズまたはMELSEC-LシリーズのCPUユニットをEthernetで接続し、AnyWireASLINK マスタユニット(LJ51AW12AL)に接続された、スレーブユニットのステータスやパラメータのモニタ・変更とバックアップ /リストア(MELSEC-Lシリーズのみ対応)を行うサンプル画面の説明書です。

MELSEC-L シリーズと接続するためのサンプル画面として作成しています。MELSEC-Q シリーズと接続する際に はデータを一部修正する必要があります。修正点については「7.3 CPU の変更について」を参照してください。なお、 MELSEC-Q シリーズは、スレーブユニットのパラメータのバックアップ/リストアには非対応です。

く注意事項>

スレーブユニットのパラメータのバックアップ/リストアは、iQSS バックアップ/リストア(シーケンサ⇔センサ)機能で 実行します。iQSS バックアップ/リストア(シーケンサ⇔センサ)機能は、シーケンサ側の iQ Sensor Solution 対応バッ クアップ/リストア機能を GOT から実行する機能です。GOT 固有のバックアップ/リストア機能とは、仕様が異なりま す。

iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア機能は、iQ Sensor Solution 対応センサのパラメータを、シーケンサ CPU に装着した SD カードにバックアップ、または SD カードからリストアする機能です。

2. システム構成



*1:SD カードは、レシピ機能で使用しています。

*2:バッテリは、時計データの停電保持に使用しています。(バッテリはGOT本体に標準装備しています。)

*3:ケーブルの詳細については、「GOT2000 シリーズ接続マニュアル(三菱電機機器接続編)」を参照してください。 *4:SD カードは、iQSS バックアップ/リストア(シーケンサ⇔センサ)機能で使用しています。

3. GOT について

3.1 自動で選択されるシステムアプリケーション

種類	システムアプリケーションの名称		
甘木蕊的	基本システムアプリケーション		
举	標準フォント		日本語
通信ドライバ	Ethernet 接続		Ethernet(MELSEC),Q17nNC,CRnD-700,ゲートウ ェイ
	標準フォント		中国語(簡体)
나는 그는 한번 전도	アウトラインフォント	_**	英数かな
払 張機能		コンツク	日本 語 决 子
	デバイフデータ転送		中国(間体)凑子
	ノハイヘアーダ転送		

3.2 作画ソフトウェアの接続機器設定

詳細設定

項目	設定値	備考
GOT NET No.	1	
GOT 局番	2	
GOT Ethernet 設定	下表を参照	
GOT 機器通信用ポート No.	5001	
リトライ回数(回)	3	
立ち上り時間(秒)	3	
通信タイムアウト時間(秒)	3	
送信ディレイ時間(ms)	0	

GOT Ethernet 設定

項目	設定値	備考
GOT Ethernet 設定を本体に反映する	チェック有り	
GOT IP アドレス	192.168.3.18	
サブネットマスク	255.255.255.0	
デフォルトゲートウェイ	0.0.0.0	
周辺 S/W 通信用ポート No.	5015	
トランスペアレント用ポート No.	5014	

3.3 作画ソフトウェアの Ethernet 設定

	自局	Net No.	局番	機器	IP アドレス	ポート No.	通信方式
1	*	1	1	LCPU	192.168.3.39	5006	UDP

4. AnyWireASLINK マスタユニットについて

4.1 ユニットの先頭入出力番号

ユニットの先頭入出力番号は 30H で設定しています。先頭入出力番号を変更する場合は「7.4 先頭入出力番号の 変更」を参照してください。

5. 画面仕様

5.1 表示言語

画面上に表示する文字列は、日本語・英語・中国語(簡体)の3言語で切り換え表示できます。各言語の文字列は、コ メントグループ No.250~255の列 No.1~3 に下記のように登録しています。言語切り換えデバイスに列 No.を格納する と列 No.に対応した言語を表示します。

列 No.	言語
1	日本語
2	英語
3	中国語(簡体)

5.2 画面遷移

5.2.1 画面遷移(共通)



ウィンドウ画面 W-30003:時計設定



5.2.2 画面遷移(個別)





ベース画面 B-30006~30019:詳細情報 (スレーブユニットのタイプにより、画面が異なる)



		r	
IQSSリストア(シーケンサ→)	1223) - Interneting 🖸	38121.7-1	nesパックアップ展展のceliフトア影響会
No. EM ##866	語書 226 ⁹ VD Mitratisest		を相保します。
t 2013/08/19 10:00 ASL1NH4	A 23 00 01-01-00	相除する	8合には、対象意種とフォルダ番号を確認し
2 2013/08/10 10:08 ASLINK3	A 22 03 (11-01-00	該出行	ーケンサに装着しているSDカード内の 「ックアップフォルダも削除してください。
3 2011/06/19 10:00 ASLINK2	A 21 03 01-00-00		
4 2013/08/19 10:07 ASLINI1	A 20 07 07 - 00 - 00	- 1	and the second
6 2000/00/00 12:00	00 00 00 - 00 - 00		Carlos
7 2500/00/00 00:00	00 00 - 00 - 00		
6 2000/00/00 00:00	00 00 00 - 00 - 00	ウィンドウ	7画面 W-30100:データ削
a 5000\005\00_00+00	00 00 00 - 00 - 00	ガイマロ/	ゲ(P-20101 P-20104 井澤
10 2000/00/00 00-29 1	00 00 10 - 00 - 00	X1/	/(B=30101、B=30104 共通
IEMM IP	新成為計		
X=1- //y2y22			
ズ 二 フ 両 古 _ D _ 0010/			
へ一へ回回 B-30104	4:iQSS リストア		
ハース回回 B-30104	4:iQSS リストア		
ハース画面 B-30104	4:iQSS リストア	IOSSリストア語	DE monato
·····∧画面 B-30104	4:iQSS リストア	IQSSリストア語	ene en construir a
∧一人画面 B-3010 ⁴	4:iQSS リストア	IQSSリストア語 M6 7 家でも称	DE apply s
∧—∧щщ в-30104	4:iQSS リストア	IOSSリストア数 N6 7 R05時 118-066	DE moments ASLINKS
∧—∧щщ в-3010 ²	4:iQSS リストア	IOSSリストア数 MA 7 形在5件 11年時間	DE morentis ASL INKS ANWINGLINK
, — ҲЩЩ В-3010 ²	4:iQSS リストア	IQSSリストア語 No. 7 家宅名称 12単版 来21単位 7百	DE microsofis ASLINKS Anywreasular III EN III -
べ一人画面 B-30104	4:iQSS リストア	IQSSリストア語 No. 7 家宅名称 江岸思維 来)7単位 7 コニ	数E microsofiel ASLINK3 ArgwiteASUB# ロ製型 : コトライブ 入力規論
ベース画画 B-30104	4:iQSS リストア	IQSSリストア語 NA 7 窓住名市 打量器機 別7単位 第第 フォルダ南日 コニ	数章 一部の知道です。 ASLINK3 AryWiteASUBK AryWiteASUBK は、日本語で、こ コトラ・17 入力規論 22
ベース画画 B-30104		IQSSリストア語 N8 7 家定名称 打量無機 型り単位 耳音 スコ フォルダ音音 ND	ME microsoft is ASL INKS ANWINKSUNK ANWINKSUNK IDSIZ SHS-17 Aburt 22 3
ベース画画 B-30104		IOSSリストア語 M8 7 形在名称 12単版 利3年位 フォルダ指音 M3 エラー時載作用定	0定 m 12/min/m 16 ASL INK3 Anowine/SLB# iのトライブ 3大ジロ合 22 3 編行
べ一人画画 B−30104 IOSSUストア進捗 SUコートア進捗 ジローロー ジロー ジロー ジロー ジロー ジロー ジロー ジロー ジェー ジェー ジェー ジェー ジェー ジェー ジェー ジェー ジェー ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・		MA 7 RE名称 打量機構 別5単位 四番 フォルダ南晋 33 ブラー時軟作即定 10	
べ一人画画 B−30104	4:iQSS リストア あゆための 11.2 ● ASL INK3 12	IQSSリストア語 MA 7 原定名称 12年初編 第17年位 フォルダ第号 M3 エラーの軟件形定 第2 第3	ASLINKS ANWINKSUNK ANWINK ANWI
へ一人画画 B-30104	4:iQSS リストア おかたの ILM ASL INK3 IDSの 14 入がな歴命 12	IQSSリストア語 MA 7 家定名称 12単物植 来15単位 ココ フォルダ第号 M3 エラーの軟件形定 読む	ASLINKS ANWINGSUBM ANWINGSUBM に発型: こ シン 3 施行 シュー
べ一人回回 B−30104 10SSUストア進捗 10SSUストア進捗 10SSUストア進捗 10SSUストア進捗 10また 11金融 114金融 114金融 114金融 114金融 114	4:iQSS リストア 本部体験的11.m ASL INK3 回転型 14 入力/組合 12 2012/12/12/12/12/12/12/12	IQSSリストア語 <u>N6 7</u> 東定名称 12単価 第13単位 フォルダ電音 13 エラー時載作用定 一 取る	ASLINKS ASLINKS AnyWreaSUBM の設定 : 3 通行 第二
へ一人回回 B-30104 IOSSUストア進捗 Uストア規 Uストア規 Uストア規 Uストア規 Uストア規 Milli A	4:iQSS リストア ARE INK3 回転型 14 入力理論 12 2012/12/12 12:12	IOSSリストア語 NA 7 R055ド 12単始 21 フォルダ新号 13 - 時載作用定 一 成る ベース画面	ASL INKS ASL INKS A
へ一人回回 B-30104	4:iQSS リストア ASLINK3 INK3 ISS I2 2012/12/12 12:12 12	IOSSリストア語 NA 7 RESF 1999日 フォルダ新号 ロク エラー時能作用定 尿る ベース画面	UE minited in a second in a
へ一人回回 B-30104	4:iQSS リストア ASLINK3 ISSUE ASLINK3 ISSUE 12 2012/12/12 12:12 1	IOSSリストア語 NA 7 R世名作 11年時頃 東日中位 ユン フォルダ南世 ユン 一時載作用定 一 成る べース画面	WE m 1992/01 5 ASL INKS ASL INKS ANWYERSUME 1995 - 1997 22 3 3 第一日日日日日 日日日日日日日 日日日日日日日 日日日日日日日 日日日日日日日 日日日日
	4:iQSS リストア ASLINK3 ASLINK3 14 入力が開始 12 2012/12/12 12:12 1 1	IOSSリストア語 NA 7 RESF 1999日 フォルダ新世 エラー時能作用定 成る ベース画面	WE mining of the second of t

ベース画面 B-30106:iQSS リストア進捗

5.3 画面説明

5.3.1 AnyWireASLINK メニュー(B-30001)



5.3.2 AnyWireASLINK システムマップ(B-30002)



- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が 発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプト については「5.9 スクリプトー覧」を、デバイスデータ転送機能については「5.7 デバイスデータ転送 一覧」を参照してください。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。

5.3.3 入力信号モニタ(B-30003)



・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。

5.3.4 出力信号モニタ(B-30004)



・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。

5.3.5 センサー覧(B-30005)

		7	8
	センサー覧	20 (3/08/20) (6 (8
	最新異常情報:0		3
		リセット	
2	月 田力 正常	出力ユニット ID:0	4
		<u>出力ユニット ID:1</u> 出力ユニット ID:2	
	3 出力 正常	ロカユニット ID:2 田力ユニット ID:3	
	4 出力 正常	田力ユニット ID:4	
	13 田// 正常 14 田力 正常	<u>田力ユニット</u> 10:13 田力ユニット 10:14	
	15 出力 正常	出力ユニット ID:15	
	16 田力 正常 17 田力 正堂	<u>田力ユニット ID:16</u> 田力ユニット ID:17	
	18 出力 正常	田/Jユニット ID:18	
	19 出力 正常	田力ユニット ID:19	
	20 田刀 正常 21 田力 正常	日カユニット ID:20 田カユニット ID:21	
	22 田力 正常	田力ユニット ID:22	
	AnyWireASLINK AnyWireASLINK 入力信	号 出力信号 センサー覧 戻	3 –
5			6
10 7			
スレーノ	ユニットの情報を表示します。スレー	ノユニットの情報の表示されている行 ゆっナナ	「をタッナする」と
で、対家	のスレーノユニットの詳細画面へ切り	喫えます。	
言关 幺□			
<u>叶州</u> 1 登4	= 中のアラーム または異堂のエラー-	コードとコードに対応したエラー内容を	表示 ます 複数
ריד די סדי		「のエラーコードを表示します。	
2. スレ	ーブユニットの情報を表示します。認	識されているスレーブユニットの ID・種	「別・ステータス詳
細帽	「報・ユーザ定義名称を表示します。」	青報の表示されている行をタッチするこ	とで、スレーブユ
ニッ	トの詳細画面に切り換わります。		
3. アラ	ーム、および異常をリセットします。リー	セットを実施すると、最新異常情報は 0	になります。
4. スレ	ーブユニットの情報を上下方向にスク	ロールします。15 台ごとに表示が切り	換わります。
5. 各画	面に切り換えます。青色のスイッチは	、現在表示中画面のため画面は切り	奥わりません。
6. 前回	国表示していた画面に切り換えます。		
7. 現在	Eの日時を表示します。タッチすると、B	寺計設定ウィンドウを表示します。	
8. 言語	5設定ウィンドウを表示します。		
,			
備考			
・ 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、 、	・ノユニットの情報のスクロールは、メ プロートを招いてください。	、クリフトを使用しています。スクリフト	こういては、15.9
ヘクリ	ノトー見」を参照してくたらい。 ドウ美々なけ、ユーザズグ音にまー!	たい桂根/フレーブューットの汎業提高	らた じ) たま 二 でき
	・疋我口がは、ユーリで仕息に衣示し まこするためにけ まテレたい桂起た	/_v・lffk(ヘレーノユーツトの改直场け COT のっくいとに登録! イノださい き	1.46/ぞ衣小じざ (細) 「7 1 「
より。 - ギウ美	☆小ヶる/ニ゚ノ」には、衣小し/こい月知で 急夕称の登録について」た会昭 ナノギ	はい。ショイントに立家してくたらい。記	- 柳田 (み、) ノ. トーユーー
リ たま - プロジ	をつかの豆螺について」で多照してくた。 テカトスカリプトを佶田して マニーノ	こい。 またけ異党の仕数を気動を担してい。	ます 低数に羊お
ノロノ 登生		でには共同の下致と母や血防している	ヶヶ。〒奴に左が なます スクロプト
につい	へては「5.9 スクリプトー覧」を、デバイ	スデータ転送機能については「5.7 デ	バイスデータ転送

ー覧」を参照してください。 ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。

5.3.6 詳細情報(ケーブル接続タイプ(I/O 非絶縁))(B-30006)

	1213
ユニット詳細情報	20 13/03/ 10 10: 36
ユーザ定義名称 出カユニッ	► ID:0
ステータス	6
	スレーブユニットハードウェア異常
<u> </u>	まずので、下記を確認してください。
VO点数:入力 456 点	1. 外部供給電源の電源電圧が、定格 (21.6V~27.6V)以内となるように調整
2 ON/OFF:	
3 機器パラメータ	
動作モード変更: 断線短縮検知なし	
	8
	書き込み 読み出し
AnyWireASLINK AnyWireASLINK 入力信号	
概要	
ケーブル接続タイプ(I/O 非絶縁)のスレーブユニット	·の詳細情報を表示、設定します。
詳細	
1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類	・点数を表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。	
3. I/Oの状態を表示します。	
4. スレーノユーットのハフメーダを表示、変更しま 5. ユーザ完美名称を表示します	9 .
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容	と処置方法を表示します。複数のアラーム、または
異常が発生した場合は、最新のエラー内容を	表示します。
7. 処置方法の表示をスクロールします。	
8. 4 で変更したパラメータをスレーフユニットへ書	き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの
□ 読み出し処理を美施しまり。 □ フレーブュニットのパラメータを読み出します	
10. 各画面に切り換えます。	
11. 前回表示していた画面に切り換えます。	
12. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計書	殳定ウィンドウを表示します。
13. 言語設定ウィンドウを表示します。	
備者	
・システム稼働中のパラメータ変更は、スレーブユ	ー ニットの動作が変化する可能性があります。安全を
ご確認の上、実施してください。	
・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい	情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示でき
ます。表示するためには、表示したい情報をGO	T のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユー
ッ 止我 石 がい 豆 球に つい し」を 変 照し しいたさい。	。 ・仕異堂の 供 物を毎秒監想しています 供物にきょ
発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用	利して最新のパラメータを読み込みます。スクリプト
については「5.9 スクリプト一覧」を、デバイスデ	ータ転送機能については「5.7 デバイスデータ転送
一覧」を参照してください。	

 ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
 ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.7 詳細情報(ケーブル接続タイプ(I/O 絶縁))(B-30007)

ユニット詳細情報	36 : 01 - 20 XEI 05
ユーザ定義名称	1 <u></u> 4
ステータス	5
	部:スレーブユニットハードウェア異常 たた、外部世給事項の専 に不足が考えらわ
形名 :: B2815B-020-CC20 処置/ 種類 : アズリンカ	
1/0点数:入力 456 点	1. 外部供給電源の電源電圧が、定格 (21.6V~27.6V)以内となるように調整
2ON/OFF:	
8 機器パラメータ	
	書き込みし読み出し
AnyWireASLINK AnyWireASLINK 入力信号	
9	.10
## #	
//↓	トの詳細情報を表示します。
計 御 1 フレーブュニットの ID・形名・ 種類・1/0 の 類	● 「「「「」」「」」「」」
1. スレーブユニットのイメージを表示します。	≝規 [™] 而剱と孜小∪み,。
3. I/Oの状態を表示します。	
4. ユーザ定義名称を表示します。	
5. 発生中のアラーム、または異常のエラート]容と処直万法を表示します。複数のアラーム、または ^S たまテリます
年の光生した場合は、取利のエノー内谷 6. 処置方法の表示をスクロールします。	それのではよう。
7. 書き込むパラメータがないため、タッチして	も動作しません。
8. 読み出すパラメータがないため、タッチして	も動作しません。
9. 各画面に切り換えます。	
10. 前回表示していた画面に切り換えます。	計設定ウィンドウを表示します。
12. 言語設定ウィンドウを表示します。	
備ち ・ユーザ定義名称は、ユーザで任音に表示した	たい情報(スレーブュニットの設置場所など)を表示でき
ます。表示するためには、表示したい情報を	GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユー
ザ定義名称の登録について」を参照してくださ	ΣLV。
・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、	または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が
第生した除には、ナハイステータ転送機能を についてけ[50 スクリプトー覧」をデバノマ	1000000000000000000000000000000000000
一覧」を参照してください。	
・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面	面を閉じます。

5.3.8 詳細情報(I/O 防水コネクタ接続タイプ)(B-30008)

		12		
	ユニット詳細情報		20 13/09/ 10 10: 31	5
	ユーザ定義名称	カユニット ID:0		0
	ステータス			6
	ID : 455 形名 : B281SB-02U-CC20	調情報 : スレーフユニットハードの 山置方法 : 外部供給電源の電圧不足な	アエア異常 「「「「「」」」	
	種類 :アズリンカ	1. 外部供給電源の電源調	ください。 こうしょう こうしょう こうしょう こうしょう こうしょう こうしょう こうしょう こうしょう しょうしょう しょう	
	1/0点数:入力 456 点	(21.67~27.67)以内とな	るように調整	7
2	ON/OFF:			
3				
	機器バラメータ			
4	動作モード変更: 断線短縮検知なし]	
				8
			き込みし読み出し	
e e				9
	AnyWireASLINK AnyWireASLINK 八/川。 メニュー システムマップ モニ	1号 エ/」信号 セン タ モニタ セン	サー覧 戻る 、	11
概要	なは結ちノゴのフレーブューット	の詳細は起たまっ 訊		
リクリホコネク	ダ技術ダイノのスレーノエーット	の計神情報を衣小、武	にしより。	
詳細				
1. スレーブコ	Lニットの ID・形名・種類・I/O の	種類・点数を表示します	0	
2. スレーノコ 3 I/Oの状態	ニーットの1メーンを衣示しまり。 悲を表示します。			
4. スレーブコ	3. 1/0 の状態を扱いしより。 4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。			
5. ユーザ定義	義名称を表示します。			
6. 発生中の	アラーム、または異常のエラー	内容と処置方法を表示	します。複数のアラ・	ーム、または
異常が発行	王した場合は、最新のエフー内 [。] のキーをフクロールします	学を表示します。		
7. 処値万法(ル衣尓をヘクロールしより。 」たパラメータをスレーブユニット	へ書き込みます。書き	入み実施後、自動で	パラメータの
読み出し	処理を実施します。			
9. スレーブコ	∟ニットのパラメータを読み出しま	す。		
10 久両西に!	刃り換えます。 - ニュルマティーマングシューム			
	11. 前回表示していた画面に切り換えます。 12. 現在の日時をまっします。 13. 現在の日時をまっします。 かぶすると 時計部会内 かぶつをまっします			
10. 石画面に 11. 前回表示 12. 現在の日		부탁 광 순 여 가 사 여 수 후 ·	テレキオ	
10. 存画面に 11. 前回表示 12. 現在の日 13. 言語設定	きていた自由にすり次により。 時を表示します。タッチすると、B ウィンドウを表示します。	計設定ウィンドウを表 注	示します。	
10. 存画面に 11. 前回表示 12. 現在の日 13. 言語設定	時を表示します。タッチすると、B ウィンドウを表示します。	持計設定ウィンドウを表∶	示します。	
10. 存画面に 11. 前回表示 12. 現在の日 13. 言語設定 備考	時を表示します。タッチすると、明	持計設定ウィンドウを表:	示します。	
10. 存画面に 11. 前回表示 12. 現在の日 13. 言語設定 備考 ・システム稼働	時を表示します。タッチすると、単ウィンドウを表示します。	寺計設定ウィンドウを表 ブユニットの動作が変く	示します。 とする可能性があり	ます。安全を
10. 存画面に 11. 前回表示 12. 現在の日 13. 言語設定 備考 ・システム稼働 ご確認の上、	時を表示します。タッチすると、B ウィンドウを表示します。 動中のパラメータ変更は、スレー 、実施してください。	時計設定ウィンドウを表: ブユニットの動作が変イ	示します。 とする可能性があり	ます。安全を
 10. 各画面に 11. 前回表示 12. 現在の日 13. 言語設定 備考 ・システム稼働 ご確認の上、 ・ユーザ定義・ ます。表示す 	時を表示します。タッチすると、 ウィンドウを表示します。 動中のパラメータ変更は、スレー 、実施してください。 名称は、ユーザで任意に表示し 「るためには、表示したい情報を	特計設定ウィンドウを表: ブユニットの動作が変イ たい情報(スレーブユニ GOT のコメントに登録	示します。 とする可能性があり いトの設置場所なと してください。詳細は	ます。安全を ごを表示でき 5、「7.1 ユー
10. 存画面に 11. 前回表示 12. 現在の日 13. 言語設定 備考 ・システム稼働 ご確認の上、 ・ユーザ定義。す ザ定義名称	時を表示します。タッチすると、 ウィンドウを表示します。 動中のパラメータ変更は、スレー 、実施してください。 名称は、ユーザで任意に表示し 「るためには、表示したい情報を の登録について」を参照してくだ	特計設定ウィンドウを表 ブユニットの動作が変イ たい情報(スレーブユニ GOT のコメントに登録 さい。	示します。 とする可能性があり シットの設置場所なと してください。詳細は	ます。安全を ごを表示でき t、「7.1 ユー
 10. 存回面に 11. 前回表示 12. 現在の日 13. 言語設定 備考 ・システム稼貨 ご確認の上、 ・ユーザ。表示す ザ定義名称 ・プロジェクト 	時を表示します。タッチすると、 時を表示します。タッチすると、 ウィンドウを表示します。 動中のパラメータ変更は、スレー 、実施してください。 名称は、ユーザで任意に表示し 「るためには、表示したい情報を の登録について」を参照してくだ スクリプトを使用して、アラーム、	特計設定ウィンドウを表: ブユニットの動作が変化 たい情報(スレーブユニ GOT のコメントに登録 さい。 または異常の件数を毎	示します。 とする可能性があり シットの設置場所など してください。詳細は 評秒監視しています。	ます。安全を ご)を表示でき t、「7.1 ユー 件数に差が
10. 存面面に 11. 前回表示 12. 現在の日 13. 言語設定 備考 ・システム稼貨 ご確認の上、 ・ユーす。表名称 ・プロジェクト 発生した際	時を表示します。タッチすると、 時を表示します。タッチすると、 ウィンドウを表示します。 動中のパラメータ変更は、スレー 、実施してください。 名称は、ユーザで任意に表示し るためには、表示したい情報を の登録について」を参照してくだ スクリプトを使用して、アラーム、 こは、デバイスデータ転送機能	特計設定ウィンドウを表: ブユニットの動作が変イ たい情報(スレーブユニ GOT のコメントに登録 さい。 または異常の件数を毎	示します。 とする可能性があり シットの設置場所など してください。詳細は 砂監視しています。 ニータを読み込みます。	ます。安全を ご)を表示でき た、「7.1 ユー 件数に差が ト。スクリプト
10. 存回面に 11. 前回表示 12. 現在の日 13. 言語設定 備考 ・システム稼貨 ご確認の上、 ・ユーす。表示す ザ定義子 ・プロジェクト	時を表示します。タッチすると、 ウィンドウを表示します。 りィンドウを表示します。 動中のパラメータ変更は、スレー 、実施してください。 名称は、ユーザで任意に表示し るためには、表示したい情報を の登録について」を参照してくだ スクリプトを使用して、アラーム、	特計設定ウィンドウを表: ブユニットの動作が変イ たい情報(スレーブユニ GOT のコメントに登録 さい。 または異常の件数を毎	示します。 とする可能性があり -ットの設置場所なと してください。詳細は 手秒監視しています。	ます。安全を ご)を表示でき は、「7.1 ユー 件数に差が

 ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
 ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.9 詳細情報(伝送・I/O 防水コネクタ接続タイプ)(B-30009)

		12	13
ユニット詳細情報		20 13/03/ 10 : 33	
ユーザ定義名称	出力ユニット ID:0		
ステータス			6
1 ID : 456 #/	 詳細情報 : スレーブユニット 4.000 4.000<!--</th--><th>・ハードウェア異常 正不足が考えられ</th><th></th>	・ハードウェア異常 正不足が考えられ	
種類 : アズリンカ	ますので、下記を 1. 外部供給電源	と確認してください。	7
1/0点数:入力 456 点	(21.6V~27.6V)	以内となるように調整	
3			
一般語バラメータ 1 動作モード変更: 断線短縮接知な			
			8
		書き込み 読み出し	9
	力信号 出力信号	センサー覧 戻る	
	>	· · · · · ·	11
概要			
伝送・I/O 防水コネクタ接続タイプのスレーブ	ュニットの詳細情報を	表示します。	
詳細			
1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の	D種類・点数を表示しる	ます。	
2. スレーブユニットのイメージを表示します	0		
3. 1/000000000000000000000000000000000000	更します。		
5. ユーザ定義名称を表示します。			
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー	-内容と処置方法を表	示します。複数のアラー.	ム、または
年間の第二日の第二日にあるに、一番の「「「「」」 第二日の第二日の第二日の第二日の第二日の第二日の第二日の第二日の第二日の第二日の	谷を表示しよう。		
8. 4 で変更したパラメータをスレーブユニッ	トへ書き込みます。書	き込み実施後、自動でパ	ラメータの
読み出し処理を実施します。			
9. スレーブユニットのパラメータを読み出し	ます。		
10. 各画面に切り換えます。 11. 前回表示 ていた画面に切り換えます。			
12 現在の日時を表示します。タッチすると	時計設定ウィンドウを	·表示します。	
13. 言語設定ウィンドウを表示します。			
備考			
・システム稼働中のパラメータ変更は、スレー	ーブユニットの動作が	変化する可能性がありま	す。安全を
ご確認の上、実施してください。	したい情報(フレーブ・	コーットの乳澤坦記ない。	にまニッキ
・ユーサ 正義 石 かは、ユーサ じ 仕 息 に 表 示 し た い 售 場 お こ ま す 。 表 示 す る た め に は 売 示 し た い 售 場 お	し/こい/肩報(スレーノ- を GOT のコメントに登	エーツトの設直场所なとパ §録してください。 詳細け	z衣示 (ざ 「71 コー
			··· —

- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「5.9 スクリプトー覧」を、デバイスデータ転送機能については「5.7 デバイスデータ転送 一覧」を参照してください。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.10 詳細情報(光電アンプユニット(CAM,CAS))(B-30010)

				13	14
	ユニット詳細	情報		2013/03/10 10:42	Ó _
	ユーザ定義名称	出力ユニ	ニット ID:0		5
	ステータス				6
	ID : 456 形名 : B2815B-021FCC	詳細情報 20	暇 : スレーブユニットハ- _夫 : 外部供給電源の電圧	ードウェア異常 不足が考えられ	
	種類 :アズリンクアン	ブ	 ますので、下記を確認 1、外部供給重渡の 	認してください。 電源電圧が、定格	7
2	Vの点数:入力 456	点	(21.6V~27.6V)以内	となるように調整	
					8
3			現在	E値:456	
	機器パラメータ	• 456	ライトのバダークの切	- ダークON(表調型)	
4	ヒステリシス	: 456	動作モ— ►変更	· ジック((2)122) : 簡易モード	
	アラーム判定(H) アニーム判定(H)	: 456 . 456	センサタイプ変更	: センサタイプA	
	アラーム アラーム 値監視時間	· 456			9
				書き込み 読み出し	
	AnyWireASLINK AnyWire	ASLINK 入力信号	└ 出力信号 \ ,		
11-	メニュー システム	マップ 「モニタ」	<u> </u>		12
てした。 一世電マンプ-	ユーットのフレーブコ	ーットの半细棒も		±+	
几电/ ノノ-			で衣小、設定し	σ , λ, ο	
詳細					
1. スレーフ	ブユニットの ID・形名	・種類・I/O の種類	類・点数を表示し	<i>、</i> ます。	
2. 1/0の料	大態を表示します。				
$ 3. \ \sqrt{\nu} - 2$	3. 人レーノユニットのイメーンを表示します。 $A = 7 L_{-}$ ブコニットのパラメータを表示 亦再します				
5. ユーザ	定義名称を表示しま	す。			
6. 発生中	のアラーム、または	異常のエラー内容	容と処置方法を	表示します。複数の	アラーム、または
異常が	発生した場合は、最	新のエラー内容を	を表示します。		
7. 処置万:	法の表示をスクロー	ルします。 たい数位まートい	ベッズキニーキ	÷	
o. センシュ 9 4 で変す	シリレベルの現在値 更したパラメータをス	と、奴삩衣ホとレ レーブユニットへ	ヘルで表示しま 書き込みます。	9。 書き込み宇施後、自	1動でパラメ―タの
読み出	し処理を実施します。				
10. スレース	ブユニットのパラメー	タを読み出します	o		
11. 各画面	に切り換えます。				
12. 前回表示していた画面に切り換えます。					
3. 現任の 14 = 国語	ロ時を衣示しまり。? 定ウノンドウを表示!	メツナ 9 ると、	「設定リイントリ	を衣示しまり。	
		<i>,</i> ,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,			
備考					
・ンステム ・ご 座詞の	_豕 慟屮のハフメータ ト 宇族 ナノださい	変更は、スレーフ.	ユニットの動作な	い変化する可能性が	いめります。女全を
 ご唯認の. 「ヤンシンン 	エ、 天 旭してへた さい グレベル Iのレベル	。 「しきい値」「ア	ラーム 判定(Hi)	」「アラーム判定()	o)」の数値表示に
オブジェク	トスクリプトを設定し	、ここでには、、、	プトについては「	5.9 スクリプト一覧	」を参照してくださ

い。

- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユー ザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が 発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプト については「5.9 スクリプトー覧」を、デバイスデータ転送機能については「5.7 デバイスデータ転送 一覧」を参照してください。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.11 詳細情報(近接アンプユニット)(B-30011)

	13 14
ユニット詳細情報	20 13/09/ 10 10: 43 🚺 🕞
ユーザ定義名称	田力ユニット ID:0 0
10 : 455 形名 : B281SB-02U-CC20	
種類 :アズリンクアンブ	
2 ON/OFF:	
3	現在値 : 456
機器パラメータ	
しきい値 : 456 ドステリシス : 456	動作モード変更 : 商易モード センサタイブ変更 : センサタイブA
4 アラーム判定(+) : 456	
アラーム判定(Lo) : 456 アラーム値監視時間 : 456	9
ノーマリーオーブン/ ノーマリータローズ : フーマリーラ	オープン 書き込み 読み出し 10
	<u></u>
概要	
近接アンプユニットのスレーブユニットの	詳細情報を表示、設定します。
1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I	/0 の種類・点数を表示します。
2. I/O の状態を表示します。	
	+- <u>+</u>
3. スレーブユニットのイメージを表示し 4 スレーブユニットのパラメータを表示	ます。
 スレーブユニットのイメージを表示し スレーブユニットのパラメータを表示 ユーザ定義名称を表示します。 	ます。 、変更します。
 スレーブユニットのイメージを表示し スレーブユニットのパラメータを表示 ユーザ定義名称を表示します。 発生中のアラーム、または異常のエーサーム 	ます。 、変更します。 ロラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または
 スレーブユニットのイメージを表示し スレーブユニットのパラメータを表示 ユーザ定義名称を表示します。 発生中のアラーム、または異常のエ 異常が発生した場合は、最新のエラ 加置方法の表示をスクロールします 	ます。 、変更します。 cラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または ラー内容を表示します。 -
 スレーブユニットのイメージを表示し スレーブユニットのパラメータを表示 ユーザ定義名称を表示します。 発生中のアラーム、または異常のエ 異常が発生した場合は、最新のエラ 処置方法の表示をスクロールします センシングレベルの現在値を、数値 	ます。 、変更します。 ロラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または ラー内容を表示します。 -。 表示とレベルで表示します。
 スレーブユニットのイメージを表示し スレーブユニットのパラメータを表示 ユーザ定義名称を表示します。 発生中のアラーム、または異常のエ 異常が発生した場合は、最新のエラ 処置方法の表示をスクロールします センシングレベルの現在値を、数値 4 で変更したパラメータをスレーブユ 	ます。 、変更します。 ロラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または ラー内容を表示します。 。 表示とレベルで表示します。 Lニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの
 スレーブユニットのイメージを表示し スレーブユニットのパラメータを表示 ユーザ定義名称を表示します。 発生中のアラーム、または異常のエ 異常が発生した場合は、最新のエラ 処置方法の表示をスクロールします センシングレベルの現在値を、数値 4 で変更したパラメータをスレーブユ 読み出し処理を実施します。 スレーブユニットのパラメータを読み 	ます。 、変更します。 ロラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または ラー内容を表示します。 こ 表示とレベルで表示します。 Lニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの
 スレーブユニットのイメージを表示し スレーブユニットのパラメータを表示 ユーザ定義名称を表示します。 発生中のアラーム、または異常のエ 異常が発生した場合は、最新のエラ 処置方法の表示をスクロールします センシングレベルの現在値を、数値 4 で変更したパラメータをスレーブユ 読み出し処理を実施します。 スレーブユニットのパラメータを読み 各画面に切り換えます。 	ます。 、変更します。 ロラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または シー内容を表示します。 ・。 表示とレベルで表示します。 Lニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの ・出します。
 スレーブユニットのイメージを表示し スレーブユニットのパラメータを表示 ユーザ定義名称を表示します。 発生中のアラーム、または異常のエ 異常が発生した場合は、最新のエラ 処置方法の表示をスクロールします センシングレベルの現在値を、数値 4 で変更したパラメータをスレーブユ 読み出し処理を実施します。 スレーブユニットのパラメータを読み 各画面に切り換えます。 前回表示していた画面に切り換えます。 	ます。 、変更します。 ロラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または ラー内容を表示します。 こ。 表示とレベルで表示します。 ニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの い出します。
 スレーブユニットのイメージを表示し スレーブユニットのパラメータを表示 ユーザ定義名称を表示します。 発生中のアラーム、または異常のエ 異常が発生した場合は、最新のエラ 処置方法の表示をスクロールします センシングレベルの現在値を、数値 4 で変更したパラメータをスレーブユ 読み出し処理を実施します。 スレーブユニットのパラメータを読み 名画面に切り換えます。 前回表示していた画面に切り換えます。 現在の日時を表示します。タッチする 言語設定ウィンドウを表示します。 	ます。 、変更します。 こラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または ラー内容を表示します。 、 表示とレベルで表示します。 トニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの ・出します。 さす。 ると、時計設定ウィンドウを表示します。
 スレーブユニットのイメージを表示し スレーブユニットのパラメータを表示 ユーザ定義名称を表示します。 発生中のアラーム、または異常のエ 異常が発生した場合は、最新のエラ 処置方法の表示をスクロールします センシングレベルの現在値を、数値 4 で変更したパラメータをスレーブユ 読み出し処理を実施します。 スレーブユニットのパラメータを読み 各画面に切り換えます。 第在の日時を表示します。タッチする 言語設定ウィンドウを表示します。 	ます。 、変更します。 ロラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または カー内容を表示します。 、 表示とレベルで表示します。 ニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの ・出します。 さす。 ると、時計設定ウィンドウを表示します。
 スレーブユニットのイメージを表示し スレーブユニットのパラメータを表示 ユーザ定義名称を表示します。 発生中のアラーム、または異常のエ 異常が発生した場合は、最新のエラ 処置方法の表示をスクロールします センシングレベルの現在値を、数値 4 で変更したパラメータをスレーブユ 読み出し処理を実施します。 スレーブユニットのパラメータを読み 各画面に切り換えます。 前回表示していた画面に切り換えま 現在の日時を表示します。タッチする 言語設定ウィンドウを表示します。 	ます。 、変更します。 ロラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または シー内容を表示します。 こ。 表示とレベルで表示します。 ニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの ・出します。 さす。 ると、時計設定ウィンドウを表示します。
 スレーブユニットのイメージを表示し スレーブユニットのパラメータを表示 ユーザ定義名称を表示します。 発生中のアラーム、または異常のエ 異常が発生した場合は、最新のエラ 処置方法の表示をスクロールします センシングレベルの現在値を、数値 4 で変更したパラメータをスレーブユ 読み出し処理を実施します。 スレーブユニットのパラメータを読み 各画面に切り換えます。 前回表示していた画面に切り換えま 現在の日時を表示します。タッチする 言語設定ウィンドウを表示します。 	ます。 、変更します。 ロラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または ロー内容を表示します。 こ。 表示とレベルで表示します。 ニーットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの い出します。 こ さ こ こ こ こ こ こ こ こ こ こ こ こ こ
 スレーブユニットのイメージを表示し スレーブユニットのパラメータを表示 ユーザ定義名称を表示します。 発生中のアラーム、または異常のエ 異常が発生した場合は、最新のエラ 処置方法の表示をスクロールします センシングレベルの現在値を、数値 4 で変更したパラメータをスレーブユ 読み出し処理を実施します。 スレーブユニットのパラメータを読み 有回面に切り換えます。 前回表示していた画面に切り換えます。 現在の日時を表示します。タッチする 言語設定ウィンドウを表示します。 備考 システム稼働中のパラメータ変更は、 	ます。 、変更します。 こラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または ラー内容を表示します。 こ。 表示とレベルで表示します。 ニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの い出します。 こす。 ると、時計設定ウィンドウを表示します。 スレーブユニットの動作が変化する可能性があります。安全を
 スレーブユニットのイメージを表示し スレーブユニットのパラメータを表示 ユーザ定義名称を表示します。 発生中のアラーム、または異常のエ 異常が発生した場合は、最新のエラ 処置方法の表示をスクロールします センシングレベルの現在値を、数値 4 で変更したパラメータをスレーブユ 読み出し処理を実施します。 スレーブユニットのパラメータを読み 各画面に切り換えます。 和回表示していた画面に切り換えます。 第在の日時を表示します。タッチする 第記定ウィンドウを表示します。 備考 システム稼働中のパラメータ変更は、ス ご確認の上、実施してください。 	ます。 、変更します。 ロラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または ワー内容を表示します。 表示とレベルで表示します。 ユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの ・出します。 さす。 ると、時計設定ウィンドウを表示します。 スレーブユニットの動作が変化する可能性があります。安全を
 スレーブユニットのイメージを表示し、 スレーブユニットのパラメータを表示、 ユーザ定義名称を表示します。 発生中のアラーム、または異常のエ 異常が発生した場合は、最新のエラ 処置方法の表示をスクロールします センシングレベルの現在値を、数値 4 で変更したパラメータをスレーブユ 読み出し処理を実施します。 スレーブユニットのパラメータを読み 各画面に切り換えます。 第回表示していた画面に切り換えま 現在の日時を表示します。タッチする 言語設定ウィンドウを表示します。 「センシングレベル」のレベル、「しきい すブジェクトスクロプトを設定しています 	ます。 、変更します。 ロラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または ラー内容を表示します。 表示とレベルで表示します。 レニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの い出します。 い出します。 マーク スレーブユニットの動作が変化する可能性があります。安全を かん、時計設定ウィンドウを表示します。 スレーブユニットの動作が変化する可能性があります。安全を かん、「アラーム判定(Hi)」、「アラーム判定(Lo)」の数値表示にま スクリプトニついては「5.9、スクリプトー覧」を参照してくだき

- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユー ザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が 発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプト については「5.9 スクリプトー覧」を、デバイスデータ転送機能については「5.7 デバイスデータ転送 一覧」を参照してください。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.12 詳細情報(ファイバーアンプユニット(CAM,CAS))(B-30012)

1D : 456 詳細情報 : スレーブユニットハードウェア異常
形名 : B281SB-02U-CC20 処置方法 : 外部医細毛尿の電子下にからえられ まずので、下記を確認してください。 様類 : アズリンクアンブ
1. 外部供給電源の電源電圧が、定格 1/0点数:入力 456 点 (21.6V~27.6V9以内となるように調整 マ
2 ON/OFF: センジングレベル: 0 100
3 8
機器パラメータ
4 しきい値 : 456 ライトON/ダークON切 : ダークON(透過型)
ビステリシス : 456 駅Fモード変更 : 国易モード アラーム判定(H) : 456 センサタイプ変更 : センサタイプA
アラーム判定(Lo) : 456
AnyWireASLINK AnyWireASLINK 入力信号 出力信号 センサー覧 戻る 、 10
—————————————————————————————————————
ファイバーアンプユニットのスレーブユニットの詳細情報を表示、設定します。
Ⅰ. スレーノユニットの ID・形名・裡類・I/O の裡類・IA 数を衣示します。 2 I/O の状能を表示します
2. パージングは、恐をなかします。 3. スレーブユニットのイメージを表示します。
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または
」 異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。 2 加累すけのまーをスクロールします
/. 処直万法の衣示をスクロールしま9。 8 センバングレベルの現在値を数値表示とレベルで表示します
9. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの
読み出し処理を実施します。
10. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
11. 各画面に切り換えます。
12. 前回表示していた画面に切り換えます。 12. 市中表の口味をまこします。 13. 田本の口味をまこします。 タッチャング いたまちにます
13. 現任の日時を衣示しまり。ダッナりると、時計設定ウイントウを衣示しまり。 14 言語設定ウィンドウを表示 ます
備考
・システム稼働中のパラメータ変更は、スレーブユニットの動作が変化する可能性があります。安全を
こ確認の上、美他してくたさい。 「わいここがし、ベルコのし、ベル「しきい店」「マニーノットウイロン」「マニーノットウインの粉店まこと。
オブジェクトスクリプトを設定しています。スクリプトについては「5.9 スクリプトー覧」を参照してくださ

い。

- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユー ザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が 発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプト については「5.9 スクリプトー覧」を、デバイスデータ転送機能については「5.7 デバイスデータ転送 一覧」を参照してください。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。
5.3.13 詳細情報(シリンダスイッチ)(B-30013)

				1:	3	14
	ーニーツ	ト詳細情報			20 13/03/ 10 10:1	
	ユーザ定	義名称	出力ユニット	ID:0		5
	ステータ	 ス				
	1 - · 4	56	詳細情報:スレ	ノーブユニットハート	ドウェア異常	0
	形名 : B	2815B-02U-CC20	処置方法 : 外部 ま?	郡供給電源の電圧不知 すので、下記を確認し	言が考えられ してください。	
	種類 : ノ	イスリンクアンフ 	1.	外部供給電源の電源 (21.6V~27.6V)以内と	原電圧が、定格 なるように調整	
	2 ON/OFF:		センシングレベ	<i>ι</i> : 0	100	
		•			ā • 450	8
				現往旧	1 : 456	
		ハーン のしきい値 : 456	51	トON/ダークON切	: ダークON	
		のしきい値 : 456	セン	サ動作モード	: ノーマルモード	
	$OFF \rightarrow ONI$	のアラーム値 : 456				
	アラーム値	マクレーム (min 430) 監視時間 : 456				9
					書き込み 読み出	
			2 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1			
		IK ANYWITEASLINK システムマップ		린물 친	ンサー覧 戻	ັຈ <mark>12</mark>
概要						
シリ	ンダスイッチのスレ	ーフユニットの詳細	細情報を表示	、設定します	F.	
詳紙	1					
1.	、 スレーブユニットの)ID・形名・種類・Ⅰ	∕○の種類・点	「数を表示し	ます。	
2.	スレーブユニットの	イメージを表示し	ます。			
3.	I/O の状態を表示	します。				
4.	スレーブユニットの)パラメータを表示	、変更します	0		
5.	ユーザ定義名称を	表示します。				
6.	発生中のアラーム	、または異常のエ	ラー内容とダ	処置方法を表 −・±±	長示します。複	数のアラーム、または
7	第二日の第二日の第二日の第二日の第二日の第二日の第二日の第二日の第二日の第二日の	合は、	一内谷を衣え	下しよう 。		
7. 8	2010日の一日の一日の10日の10日の10日の10日の10日の10日の10日の10日の10日の10	ハフロールしま9 の現在値を 数値:	。 表示といべい	で表示しまえ	Ŧ	
0. 9	4 で変更したパラン	ッ 売 止 喧 こ、 奴 但 メータをスレーブ ٦	ス ふ こ レ い ル	いみます。 書	,。 書き入み宇施後	・ 自動でパラメータ
ν.	の読み出し処理を	実施します。				
10.	スレーブユニットの)パラメータを読み	出します。			
11.	各画面に切り換え	ます。	•			
12.	前回表示していた	画面に切り換えま	す。			
13.	現在の日時を表示	します。タッチする	ると、時計設定	ミウィンドウを	を表示します。	
14.	言語設定ウィンドウ	りを表示します。				
備老	<u></u>					
・シ	 マステム稼働中のパ	ペラメータ変更は.	ユニットの動	作が変化す	る可能性があり	ります。安全をご確認
Ø,)上、実施してくださ	い。				
				/= Far		

・「センシングレベル」のレベル、「OFF→ON のしきい値」、「ON→OFF のしきい値」の数値表示にオブ

ジェクトスクリプトを設定しています。スクリプトについては「5.9 スクリプトー覧」を参照してください。 ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示でき ます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユー ザ定義名称の登録について」を参照してください。

- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が 発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプト については「5.9 スクリプトー覧」を、デバイスデータ転送機能については「5.7 デバイスデータ転送 一覧」を参照してください。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.14 詳細情報(光電センサ)(B-30014)

い。

	13 14
ユニット詳細情報	
ユーザ定義名称	田力ユニット ID:0
ステータス	6
	詳細情報:スレーブユニットハードウェア異常 MPRでは、外部世紛軍源の専門不足が考えられ
10-11 10-20-00-0	
VO点数:入力 456 点	
	現在値 : 456
3 接器パラメータ	
4 しきい値 : 456 ヒステリシス : 456	
アラーム判定(H) : 456	
アラーム判定(Lo) : 456 アラーム値監視時間 : 456	2 投光モード変更 : ノーマルモード m 9
ライトON/ダークON切 : ダークO	N 書き込み 読み出し 10
	温多 宅温多 センサー覧 戻る <mark>~ 12</mark>
	表示、設定します。
1. スレーノユニットの ID・形名・裡類・I/O (2 スレーブュニットのイメージを表示します	ル種類・点数を表示します。 -
2. ハレッシューアのパメージを扱いしよう 3. I/Oの状態を表示します。	o
4. スレーブユニットのパラメータを表示、変	更します。
5. ユーザ定義名称を表示します。	
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー	ー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または トロナキュー・ナナ
実常が発生した場合は、取新のエフード 7 処置方法の表示をスクロールします	N谷を衣示しより。
8. センシングレベルの現在値を、数値表示	とレベルで表示します。
9. 4 で変更したパラメータをスレーブユニッ	トへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータ
の読み出し処理を実施します。	
10. スレーフユニットのパラメータを読み出し	<i>、</i> ます。
11. 谷画面に切り換えます。 12. 前回キテレズいた画面に切り換えます。	
12. 前回衣小していた画面に切り換えより。	時計設定ウィンドウを表示します。
14. 言語設定ウィンドウを表示します。	
備者	
・システム稼働中のパラメータ変更は、ユニ	-ットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認
の上、実施してください。	
・「センシングレベル」のレベル、「しきい値」	、「アラーム判定(Hi)」、「アラーム判定(Lo)」の数値表示に
│ オブジェクトスクリプトを設定しています。ス	、クリプトについては「5.9 スクリプトー覧」を参照してくださ

- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユー ザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が 発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプト については「5.9 スクリプトー覧」を、デバイスデータ転送機能については「5.7 デバイスデータ転送 一覧」を参照してください。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.15 詳細情報(光電センサ(透過型受光))(B-30015)

						13	14
		コニット詳細	細情報				17: 47 S
				 カコー	<u> </u>		5
				Щ//14-			
	_	ステータス ID : 456		詳細情報	:スレーブユニッ	トハードウェア異常	6
		形名 : B281SB-02U	-CC20		・外部供給電源の	電圧不足が考えられ	
		種類 :アズリンクt	zンサ		1. 外部供給電	を確認してくたらい。 源の電源電圧が、定格	7
		1/0点数:入力	456 点		(21.6V~27.6V)以内となるように調整	
		ON/OFF:		センシン	グレベル : 🕛		8
			• 7			現在値 : 456	
	3	機器パラメータ					
		しきい値	: 456		ライトon/ダーク	'ON切 : ダークON	
		ヒステリシス	: 456		動作モード変更	: 簡易モート	ź
		 アラーム判定(Lo)	: 456 : 456		受光モ−►変更	: ノーマルモー	-*
		アラーム値監視時間	: 456				9
					_	書き込み 読る	み出し
	11	AnyWireASLINK AnyW メニュー シス・	VireASLINK テムマップ	八刀信号 モニタ	出力信号 モニタ	センサー覧	戻る 12
概要	Đ.						
光電	電センサ(透:	過型受光)のスレ	ーブユニッ	トの詳細	情報を表示、	設定します。	
=+ 4	Π						
吉干が 1	<u>゙゙゙</u> フレーブっ		7.括粘.1/	○の話籾	占粉た主テ	1 = 7	
1. 2	スレーブコ	ニットのレージャ	コ 健規 1/1	しの性短	「泉奴と衣小	しより。	
2. 3	バレ ノコ I/Oの状態	== フド0フドン 胞を表示します。	C II N C O	~ 7 o			
4.	スレーブコ	ニットのパラメー	-タを表示、	変更しま	व ्		
5.	ユーザ定義	義名称を表示しま	りこうい、 にす。				
6.	発生中の	アラーム、または	異常のエ	ラー内容と	-処置方法を	表示します。複数	牧のアラーム、または
	異常が発	生した場合は、最	最新のエラ-	ー内容を表	長示します。		
7.	処置方法の	の表示をスクロー	ールします。	•			
8.	センシング	レベルの現在値	を、数値表	長示とレベ	ルで表示しま	す。	
9.	4 で変更し	たパラメータをス	スレーブユニ	ニットへ書	き込みます。	書き込み実施後	、自動でパラメータ
10	の読み出し	- 処埋を実施しま	:す。 = =				
10.	スレーノコ	ニットのハラメー コロ 換っ ナナ	・タを読みは	当しよう 。			
11.		刃り換えます。 - エッキ 東王には		+			
12.	別凹衣示し	こ しいた 回 回 にち	リッ揆スまう	9°		* + = 1 + +	
13.	現在の日	時を表示します。	タッナする	と、時計該	『定ワイントワ	を表示します。	
14.	言	フィントワを表示	しよす。				
借号	<u>×</u>						
	。 システム稼働	動中のパラメータ	変更け -	1 ニットのነ	動作が変せる	する可能性があい	」ます 安全をご確認
	ハノユ191 Dト. 宝施I	「てください」			_₩ ,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	ערע דו ארי יייע אייי אייע איייע איייע איייע איייע איייע איייע אייע אייע אייע אייע אייע אייע אייע אייע אייע איי אייע אייע	~ 7 2 ス エ こ 드 羽田 心
	オンシング	レベル」のレベル	、「しきいイ	直」、「アラ	ーム判定(Hi)」、「アラーム判定	定(Lo)1の数値表示に
•							

- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユー ザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が 発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプト については「5.9 スクリプトー覧」を、デバイスデータ転送機能については「5.7 デバイスデータ転送 一覧」を参照してください。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.16 詳細情報(光電センサ(透過型投光))(B-30016)

	1213
ユニット詳細情報	
ユーザ定義名称 出カユニット ID:0	5
ステータス	6
ID : 456 (詳細情報:スレーブ) 形名 : B2815E-021LCC20 40番方法:外部供給	ユニットハードウェア異常 こうしゃ こうしょう しゅうしょう しゅうしょう しゅうしゅう しゅう
	、下記を確認してください。
1/0点数:入力 456 点 (21.6)	
	8
AnyWireASLINK AnyWireASLINK 人力信号 出力信 メニュー システムマップ モニタ モニ	き センサー覧 戻る 11
## #	
光電センサ(透過型投光)のスレーブユニットの詳細情報を表	そ示、設定します。
1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を	表示します。
2. スレーブユニットのイメージを表示します。	
3. 1/0の状態を表示します。	
5. ユーザ定義名称を表示します。	
6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方	法を表示します。複数のアラーム、または
年の「二日本」の表示をスクロール」ます	F .
8. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みま	ミす。書き込み実施後、自動でパラメータ
の読み出し処理を実施します。	
9. スレーフユニットのバラメータを読み出します。 10 冬雨面に切り換えます。	
11. 前回表示していた画面に切り換えます。	
12. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィン	バウを表示します。
13. 言語設定ウィンドウを表示します。	
□ 帰行 ・システム稼働中のパラメータ変更は. ユニットの動作がす	変化する可能性があります。安全をご確認
の上、実施してください。	
・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(ス)	ノーブユニットの設置場所など)を表示でき
ます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメン	ントに登録してください。詳細は、「7.1 ユー

ザ定義名称の登録について」を参照してください。

- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「5.9 スクリプトー覧」を、デバイスデータ転送機能については「5.7 デバイスデータ転送 一覧」を参照してください。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.17 詳細情報(近接スイッチ)(B-30017)

			13-		14
	ユニット詳細	情報		0 I37097 IO IO: 49 💟	
	ユーザ定義名称	田カユニッ	F ID:0		5
1	ステータス ID : 456 形名 : B281SB-02U-CC	詳細情報: 20	スレーブユニットハードウ 外部供給電源の電圧不足が ますので、下記を確認して	エア異常 考えられ ください。	6
2		5 点	1. 外部供給電源の電源電 (21.6V~27.6V)以内となる レベル : 0	圧が、定格 ように調整 100	
3	機器パラメータ		現仕担	456	
4	しきい値 ヒステリシス アラーム判定(H)	: 456 : 456 : 456	ライトON/ダークON切 : センサ動作モード :	ダークON ノーマルモード	
	アラーム判定(Lo) アラーム値監視時間	: 456 : 456			9
					10
1	1 AnyWireASLINK AnyWire メニュー システム	ASLINK ハ/기信号 マップ モニタ	出り信号 モニタ セン1	ナ一覧 戻る 🥆	12
概要					
近接ス	イッチのスレーフユニット	・の詳細情報を表示	、設定します。		
詳細					
詳細 1. スI 2 スI	レーブユニットの ID・形名	S・種類・I∕O の種類 を表示」ます	・点数を表示しま	f .	
詳細 1. スI 2. スI 3. I/C	レーブユニットの ID・形名 レーブユニットのイメージ)の状態を表示します。	G・種類・I∕O の種類 を表示します。	・点数を表示しま	† 。	
詳細 1. スI 2. スI 3. I/C 4. スI	レーブユニットの ID・形名 レーブユニットのイメージ)の状態を表示します。 レーブユニットのパラメー	G・種類・Ⅰ/O の種類 を表示します。 −タを表示、変更しま	・点数を表示しまで	す。	
詳細 1. スI 2. スI 3. I/C 4. スI 5. ユ・ 6 登	レーブユニットの ID・形名 レーブユニットのイメージ)の状態を表示します。 レーブユニットのパラメー ーザ定義名称を表示しま 生中のマラーム またけ	G・種類・I/O の種類 を表示します。 -タを表示、変更しま ⊧す。 - 異常のエヨーロ窓	・点数を表示しま [、] す。	す。 - まま 塩粉のマ=	5 /. = + /+
詳細 1. スI 2. スI 3. I/C 4. スI 5. ユ・ 6. 発: 異	レーブユニットの ID・形名 レーブユニットのイメージ D の状態を表示します。 レーブユニットのパラメー ーザ定義名称を表示しま 生中のアラーム、または 常が発生した場合は、最	G・種類・Ⅰ/O の種類 を表示します。 -タを表示、変更しま ます。 こ異常のエラー内容を ま新のエラー内容を	・点数を表示しま [、] です。 と処置方法を表示 表示します。	す。 らします。複数のアラ	ラーム、または
詳細 1. スI 2. スI 3. I/C 4. スI 5. ユ・ 6. 発: 7. 処	レーブユニットの ID・形名 レーブユニットのイメージ)の状態を表示します。 レーブユニットのパラメー ーザ定義名称を表示しま 生中のアラーム、または 常が発生した場合は、最 置方法の表示をスクロー	A・種類・I/O の種類 を表示します。 -タを表示、変更しま ます。 こ異常のエラー内容 気のエラー内容を ールします。	・点数を表示しま [、] です。 と処置方法を表示 表示します。	す。 sします。複数のア う	ラーム、または
詳細 1. スI 2. スI 3. I/C 4. スI 5. ユ・ 6. 発生 7. 処 8. セン	レーブユニットの ID・形名 レーブユニットのイメージ)の状態を表示します。 レーブユニットのパラメー ーザ定義名称を表示しま 生中のアラーム、または 常が発生した場合は、最 置方法の表示をスクロー	A・種類・1/0の種類 を表示します。 ータを表示、変更しま ます。 こ異常のエラー内容を 新のエラー内容を ールします。	・点数を表示します。 です。 と処置方法を表示 表示します。	す。	ラーム、または
 F部 スI スI スI スI スI スI スI モニ エー エー エー モニ エー <li< td=""><td>レーブユニットの ID・形名 レーブユニットのイメージ O の状態を表示します。 レーブユニットのパラメー ーザ定義名称を表示しま 生中のアラーム、または 常が発生した場合は、最 置方法の表示をスクロー ンシングレベルの現在値 で変更したパラメータを2 み出し処理を実施します</td><td>A・種類・I/O の種類 を表示します。 ータを表示、変更しま す。 こ異常のエラー内容を 新のエラー内容を ールします。 「を、数値表示とレベ マレーブユニットへ書</td><td>・点数を表示します す。 と処置方法を表示 表示します。 いで表示します。 き込みます。書き</td><td>す。 こします。複数のアラ こみ実施後、自動・</td><td>ラーム、または でパラメータの</td></li<>	レーブユニットの ID・形名 レーブユニットのイメージ O の状態を表示します。 レーブユニットのパラメー ーザ定義名称を表示しま 生中のアラーム、または 常が発生した場合は、最 置方法の表示をスクロー ンシングレベルの現在値 で変更したパラメータを2 み出し処理を実施します	A・種類・I/O の種類 を表示します。 ータを表示、変更しま す。 こ異常のエラー内容を 新のエラー内容を ールします。 「を、数値表示とレベ マレーブユニットへ書	・点数を表示します す。 と処置方法を表示 表示します。 いで表示します。 き込みます。書き	す。 こします。複数のアラ こみ実施後、自動・	ラーム、または でパラメータの
 F部 スI スI スI スI スI スI スI エー・ モン・ モン・ モン・ モン・ モン・ モン・ モン・ モン・ モン・ エー・ <li< td=""><td>レーブユニットの ID・形名 レーブユニットのイメージ の状態を表示します。 レーブユニットのパラメー ーザ定義名称を表示しま すが発生した場合は、最 置方法の表示をスクロー ンシングレベルの現在値 で変更したパラメータをフ み出し処理を実施します レーブユニットのパラメー</td><td>A・種類・I/O の種類 を表示します。 -タを表示、変更しま ます。 こ異常のエラー内容 気新のエラー内容を かします。 を、数値表示とレベ マレーブユニットへ書 -。 -9を読み出します。</td><td>・点数を表示します す。 と処置方法を表示 表示します。 ふルで表示します。 き込みます。書き</td><td>す。 ミします。複数のア∋ ・込み実施後、自動・</td><td>ラーム、または でパラメータの</td></li<>	レーブユニットの ID・形名 レーブユニットのイメージ の状態を表示します。 レーブユニットのパラメー ーザ定義名称を表示しま すが発生した場合は、最 置方法の表示をスクロー ンシングレベルの現在値 で変更したパラメータをフ み出し処理を実施します レーブユニットのパラメー	A・種類・I/O の種類 を表示します。 -タを表示、変更しま ます。 こ異常のエラー内容 気新のエラー内容を かします。 を、数値表示とレベ マレーブユニットへ書 -。 -9を読み出します。	・点数を表示します す。 と処置方法を表示 表示します。 ふルで表示します。 き込みます。書き	す。 ミします。複数のア∋ ・込み実施後、自動・	ラーム、または でパラメータの
 Film スー スー スー スー スー スー モニ ア. 処: セニ ア. 4 ホー モニ エー エー<td>レーブユニットの ID・形名 レーブユニットの ID・形名 レーブユニットのイメージ の状態を表示します。 レーブ定義名称を表示しま すのアラーム、または 常が発生した場合は、最 置方法の表示をスクロー ンシングレベルの現在値 で変更したパラメータをフ み出し処理を実施します レーブユニットのパラメー 画面に切り換えます。</td><td>A・種類・1/0の種類 を表示します。 -タを表示、変更しま す。 このエラー内容を 新のエラー内容を かします。 を、数値表示とレベ マレーブユニットへ書 - -タを読み出します。</td><td>・点数を表示します す。 と処置方法を表示 表示します。 ぶルで表示します。 話込みます。書き</td><td>す。 こします。複数のアラ 込み実施後、自動</td><td>ラーム、または でパラメータの</td>	レーブユニットの ID・形名 レーブユニットの ID・形名 レーブユニットのイメージ の状態を表示します。 レーブ定義名称を表示しま すのアラーム、または 常が発生した場合は、最 置方法の表示をスクロー ンシングレベルの現在値 で変更したパラメータをフ み出し処理を実施します レーブユニットのパラメー 画面に切り換えます。	A・種類・1/0の種類 を表示します。 -タを表示、変更しま す。 このエラー内容を 新のエラー内容を かします。 を、数値表示とレベ マレーブユニットへ書 - -タを読み出します。	・点数を表示します す。 と処置方法を表示 表示します。 ぶルで表示します。 話込みます。書き	す。 こします。複数のアラ 込み実施後、自動	ラーム、または でパラメータの
詳細 1. スI 2. スI 3. I/C 4. スI 5. ユ・ 6. 発異処: 7. 8. 9. 4 10. スI 11. 各前 12. 前	レーブユニットの ID・形名 レーブユニットのイメージ D の状態を表示します。 レーブニュートのパラメー ーザ定義名称を表示しま すが発名称を表示しま 常が発生した場合は、最 置方法の更した場合は、最 で変出し処理を実施します レーブロ気り換えます。 回表示していた画	A・種類・I/O の種類 を表示します。 -タを表示、変更しま す。 こ異常のエラー内容を かいします。 -ルします。 を、数値表示とレベ マレーブユニットへ書 - -のを読み出します。	・点数を表示します。 です。 と処置方法を表示 表示します。 いで表示します。 き込みます。書き	す。 こします。複数のアラ 込み実施後、自動・	ラーム、または でパラメータの
詳細 1. スI 1. スI 2. スI 3. I/C 5. ム 6. 子 7. 8. 9. 4. 10. 7. 11. 16. 12. 前現: 13. 14	レーブユニットの ID・形名 レーブユニットの ID・形名 レーブユニットのイメージ の の ボユニットのパラメー ーザ 中の ポテレー の ポテス 名 ホーク ポーク の たいた または またした 場合 は、 最 置 かい の または また いた パラメー ー 面 表 の 見 在 た また は た の ま す し し た ポーク に い た の ま た の 見 た ポーク た の 見 た の 見 た の 見 た の 見 た の 見 た の 見 た の 見 た の 見 た の 見 た し た 場 た の 見 の し ー ザ に の パ ラ メー の パ ラ メー の パ ラ メー の パ ラ メー ー で 定 の パ つ ジ に つ で 定 の や の パ う メー ー で 定 の の や の パ う メー ー で や の パ う メー ー で や の パ う メー ー で 定 の の の で ま た の パ う メー し た 場 を る こ し た 場 た る た る に よ の で の の た の た し た 場 の の の の し た 場 た の の の の し た い の の で の の の の の の で の の の の の の で の	A・種類・I/O の種類 を表示します。 -タを表示、変更しま す。 このエラー内容を のエラー内容を うかします。 を、数値表示とレベ なレーブユニットへ書 -のを読み出します。 のり換えます。 タッチすると、時計詞 します。	・点数を表示します す。 と処置方法を表示 表示します。 にで表示します。 き込みます。書き 設定ウィンドウを表	す。 ミします。複数のアラ ・込み実施後、自動・ ミ示します。	ラーム、または でパラメータの
詳細 1. スI 2. スI 3. I/CI 5. ユ・ 6. 発異処とこ 7. 8. 9. 4 10. スE 11. 各前 13. 14.	レーブユニットの ID・形名 レーブユニットの ID・形名 レーブユニットのイメージ の レーザを表示します。 レーザロのパラメー 生かがえったのパラメー 生が発っした場合に、 最 方法の大いの現在に ないしたパラメータを に ひつしたパラメータを たいたの に し た た た た た た た た た た た た た た た た た た	A・種類・1/0 の種類 を表示します。 -タを表示、変更しま ます。 このエラー内容 新のエラー内容を 新のエラー内容を った、数値表示とレベ レーブユニットへ書 -タを読み出します。 のり換えます。 タッチすると、時計 します。	・点数を表示します す。 と処置方法を表示 表示します。 にで表示します。 にひみます。書き 設定ウィンドウを表	す。 こします。複数のアラ こみ実施後、自動 ここます。	ラーム、または でパラメータの
詳細 1. スI 2. スI 3. I/CI 5. ユ・発 6. 発 9. 4 10. スA 11. 各前 13. 現 14. 三	レーブユニットの ID・形名 レーブユニットの ID・形名 レーブユニットのイメージ のの状態を表示します。 レーザロのパラメー ーサ中の発気のパラメー 生中の発生した場合は、 電力が発いの現合は、 電力が発いの現合は、 電力が発いの現合は、 したパラメータを したパラメータを についたの に の に していたの します。 していた します。 していた します。 に していた します。 していた します。 していた します。 していた します。 していた します。 していた します。 していた します。 していた します。 していた します。 していた の に していた の に していた の に していた の に してい の の の の の の の の の の の の の の の の の の の	A・種類・I/O の種類 を表示します。 -タを表示、変更しま す。 このエラー内容を -ルします。 -ルします。 を、数値表示とレベ マレーブユニットへ書 - -9を読み出します。 タッチすると、時計 します。	・点数を表示します。 す。 と処置方法を表示 表示します。 いで表示します。 き込みます。書き 設定ウィンドウを表	す。 こします。複数のアラ こみ実施後、自動 ここで、	ラーム、または でパラメータの
第 1. スI 2. スI 3. I/C 4. スI 5. ユ・発 9. 4. 10. ス日 11. 名 12. 引 13. 14.	レーブユニットの ID・形名 レーブユニットのイメージ のイメージ のブユニットのパラメー ーザ中の状象を表示します。 マククターム、または 常置シンクレイパラメー レーガを表示をスクロー なの生したパラメーのパラメー したパラメーの につりしたパラメー の の たの現在を た の ます。 に し た の た の ま す し た の た の た の た の た の た の た の た の た の た	A・種類・I/O の種類 を表示します。 -タを表示、変更しま ます。 のエラー内容 気新のエラー内容を いします。 を、数ブユニットへ書 -タを読み出します。 タッチすると、時計 します。	・点数を表示します。 です。 と処置方法を表示 表示します。 ふルで表示します。 き込みます。書き 設定ウィンドウを表	す。 こします。複数のアラ こみ実施後、自動 ここます。	ラーム、または でパラメータの
第 1. スI 2. スI 3. I/C 5. スI 5. ユ・ 6. ア. 8. セン 9. 4. 11. 12. 13. 14. 満 シスー	レーブユニットの ID・形名 レーブユニットの ID・形名 レーブユニットのイメージ の の ボユニットのパラメー ーザ中の 発表示します。 レーザ にの アラメー 生が 務を表示しよるは、 電 が 法の アレム、または 常 方 ングレレたパラメータ に した の ポーク に の ポーク に の ポーク に た の た の た の た の た の た の た の た の た の た	A・種類・I/O の種類 を表示します。 -タを表示、変更しま ます。 のエラー内容 気新のエラー内容を -ルしま値表示とレベ を、数ゴユニットへ書 -タを読み出します。 タッチすると、時計 します。	・点数を表示します。 す。 と処置方法を表示 との置方法を表示 なっします。 いで表示します。 なみます。書き 設定ウィンドウを表 動作が変化する	す。 します。複数のアラ 込み実施後、自動 示します。	ラーム、または でパラメータの 安全をご確認
第 1. スI 2. スI 3. I/CI 5. 6. 7. 8. 9. 4. 10. 7. 11. 12. 13. 14. ボーシの上	レーブユニットのID・形名 レーブユニットのID・形名 レーブユニットのイメージ ののブユニットのパラメー ーザ中の発表テーム、コージ のプロンクレーザ中の発生のパラメー 生が方シン更した場合スクロー での生いたパラメーム、は、ローンでのよう、 にていたの見たのでのしたのでのの たっていたででのしたのでの についたのでの たっていたででの たったでででででででの たったでででででででででで	A・種類・I/O の種類 を表示します。 -タを表示、変更しま ます。 のエラー内容を -ルします。 を、数ブユニットへ書 -のを読み出します。 タッチすると、時計 します。	・点数を表示します。 です。 と処置方法を表示 表示します。 いで表示します。 き込みます。書き 設定ウィンドウを表 動作が変化する	す。 こします。複数のアラ ひみ実施後、自動 でます。	ラーム、または でパラメータの 安全をご確認
詳1.2.1.2.3.1/C5.6.7.8.9.10.11.13.14.オーン・オーン・ボーン・ボーン・	レーブユニットの ID・形名 レーブユニットの ID・アイ レーブユニットのイメージ ののブユニットのパラメー サーザ中の発表示します。 レーザロの発生のたいのパラメー 生が方ングしたパラメータム、または 電力シン更したパラメーター で変出したいたっての見 のでないの見たのです。 レー面もしたいたって でみしていたきます。 していたちまます。 していたちまます。 た実ングレベルしのレベル ジェクトスクリプトを設定	A・種類・I/O の種類 を表示します。 -タを表示、変更しま このエラー内容 につかっています。 を、のエラー内容を いします。 を、のエラー内容を たいはます。 を、ひつうかにします。 のというします。 変更は、ユニットの でしたい値」、「アラ	 ・点数を表示します ・点数を表示します さす。 と処置方法を表示 たの置方法を表示 ふいで表示します。 ふいで表示します。 シルで表示します。書き 数定ウィンドウを表 動作が変化する ホーム判定(Hi)」、「 	す。 こします。複数のアラ こひみ実施後、自動 でひみ実施後、自動 でします。 可能性があります。 アラーム判定(Lo)」 スクリプトー覧」を	ラーム、または でパラメータの 安全をご確認 の数値表示に

- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユー ザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が 発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプト については「5.9 スクリプトー覧」を、デバイスデータ転送機能については「5.7 デバイスデータ転送 一覧」を参照してください。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.18 詳細情報(圧力センサ)(B-30018)

ユニット計和1月報		19/19/	/09/ 10 10:50
ユーリア正義名称	田カユニ	21- ID10	
ステータス			
ID : 456	詳細情報	:スレーブユニットハードウェア#	無況
形名 : 638158-030-0030	委懂方法	: 外部供給電源の電圧不足が考える ますので、下記を確認してくださ	3/2 ·
種類 :アズリンクセンサ		1. 外部供給電波の電波電圧が、	定格
VO点数:入力 455 点:		(21.67~27.67)以内となるよう	1218名
機器パラメータ	10	現在讀 : 455	
OFF → ONのしきい値 : 456		9-71-0N/9-20N19 :	9-20N
$ON \rightarrow OFF OUTSCHE + 455$		629800E-F 1 1	
ON → OFFのアラーム値: #55			
7ラーム値転現時間 : 455			
		書き込み	み読み出し
AnyWreASLINK AnyWreASLINK	入力信号	出力信号 センサー	5 5 X

圧力センサのスレーブユニットの詳細情報を表示、設定します。

詳細

- 1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O の種類・点数を表示します。
- 2. スレーブユニットのイメージを表示します。
- 3. I/O の状態を表示します。
- 4. スレーブユニットのパラメータを表示、変更します。
- 5. ユーザ定義名称を表示します。
- 6. 発生中のアラーム、または異常のエラー内容と処置方法を表示します。複数のアラーム、または 異常が発生した場合は、最新のエラー内容を表示します。
- 7. 処置方法の表示をスクロールします。
- 8. センシングレベルの現在値を、数値表示とレベルで表示します。
- 9. 4 で変更したパラメータをスレーブユニットへ書き込みます。書き込み実施後、自動でパラメータの 読み出し処理を実施します。
- 10. スレーブユニットのパラメータを読み出します。
- 11. 各画面に切り換えます。
- 12. 前回表示していた画面に切り換えます。
- 13. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
- 14. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・システム稼働中のパラメータ変更は、ユニットの動作が変化する可能性があります。安全をご確認の上、実施してください。
- ・「センシングレベル」のレベル、「OFF→ON のしきい値」、「ON→OFF のしきい値」の数値表示にオブ ジェクトスクリプトを設定しています。スクリプトについては「5.9 スクリプトー覧」を参照してください。

- ・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示したい情報(スレーブユニットの設置場所など)を表示できます。表示するためには、表示したい情報を GOT のコメントに登録してください。詳細は、「7.1 ユー ザ定義名称の登録について」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が 発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプト については「5.9 スクリプトー覧」を、デバイスデータ転送機能については「5.7 デバイスデータ転送 一覧」を参照してください。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.19 詳細情報(アズリンクターミナル(ドライバ部))(B-30019)

		11	12
ユニット詳細情報		20 13/03/ 10 10:51	
ユーザ定義名称	出力ユニット ID:0		4
ステータス			5
1 ID : 456	詳細情報 : スレーブユニットバ		
 形名 : B281SB-02U-CC20 	- <u>処置方法 : 外部時間電源の電は</u> - ますので、下記を確	部してください。	
1/0点数:入力 456 点	1.外部供給電源の (21.6V~27.6V)以(D電源電圧が、定格 内となるように調整	0
2ON/OFF:			
3 機器パラメータ			า้
INTERNA CARACTER			
			7
		書き込み 読み出し	8
		センサー朝 코즈	
9 ×==- システムマップ +	モニタート モニタート		10
概要	うこいしの詳細情報を書		
	エークドの計和用報でな	な小しより。	
詳細			
1. スレーブユニットの ID・形名・種類・I/O	の種類・点数を表示しま +	ミす。	
 スレーノエニットの1メージを衣示します。 1/0の状能を表示します。 	9 o		
4. ユーザ定義名称を表示します。			
5. 発生中のアラーム、または異常のエラ	ー内容と処置方法を表	示します。複数のアラー	ーム、または
異常が発生した場合は、最新のエラー	内容を表示します。		
6. 処直万法の表示をスクロールします。	てき動作 ません		
8. 読み出すパラメータがないため、タッチ	しても動作しません。		
9. 各画面に切り換えます。			
10. 前回表示していた画面に切り換えます	0		
11. 現在の日時を表示します。タッチすると	、時計設定ウィンドウを	表示します。	
12. 言語設定'ノイント'ノを衣示しよう。			
備考			
・ユーザ定義名称は、ユーザで任意に表示	示したい情報(スレーブコ	Lニットの設置場所など)を表示でき
ます。表示するためには、表示したい情報	版を GOT のコメントに登 イギさい	録してください。詳細は	、17.1 ユー
ッ 止我ロかい豆球に ついしを参照しし ・プロジェクトスクリプトを使用して アラー	いこ ら い。 ム、または異堂の供数な	を毎秒監視しています	件数に差が
発生した際には、デバイスデータ転送機	能を使用して最新のパー	ラメータを読み込みます	。スクリプト
については「5.9 スクリプト一覧」を、デハ	バイスデータ転送機能に	ついては「5.7 デバイス	、データ転送
一覧」を参照してください。			
・ 画面切り換え時には、表示中のウィンドウ	2画面を閉じます。		

・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。



5.3.21 iQSS バックアップ(B-30101)

						9		10
	1	iQSS	5バックアッ?	プ(セン	サ→シーク	テンサ)	20 13/08/20 1	5:02
		No.	設定名称	対象 機種	実行単位	ID	1/0	
		1	ASLINK1	A	全ID		0:	
		2				000	00	
		3				000	0	
		4	ASLINK2	A	ID指定	OUT 014	03	3
		5				000	00	
		6				000	00	
		7	ASLINK3	A	ID指定	IN 014	03	3
		8				000	00	
		9				000	00	
		10	ASLINK4	A	ID指定	IN 150	0	
Ż	<u>-</u>	設定	定削除			設定編集	実行	
		ins	s ioss	iΩ	55			5
6		×==	1- バックアッフ	プ リス				戻る 8
							7	
概要								
選択	状態	の iQS	S バックアップ設	定のパラ	メータに従って	て iQSS バッ	クアップを実	行します。また、
iQSS	らバッ	クアッフ	プ設定の編集、削	除を実行	します。			
詳細								
1.	iQSS	バック	アップ設定を 10 件	ずつ、最	と大 100 件まで	一覧表示しま	ミす。 iQSS バ	ックアップ設定を
	タッラ	Fすると	カーソルが表示さ	れ、選択	状態になります	す。		
2.	選択	状態の	iQSS バックアッフ 士白に百った日	7設定を開	削除します。			
3. 4.	一見 iQSS	をエト	万向に負入りロー アップ進捗画面に	ルします 切り換え	。 ると同時に、 译	₹択状態の iG	SS バックアッ	ップ設定のパラメ
	9I	こ従って	CiQSS バックアッフ	プを実行	します。スイッチ	チのタッチ時	こ選択状態の	iQSS バックアッ
	プ設	定が未	登録の場合は、エ	ラーダイ	アログを表示し	ノ ます。		
5.	iQSS 々両	いっつ	アップ設定画面に	切り換え	ます。 ちけ 羽女主=	山両五のた	ᄡᅖᆂᄔᄳᄔ	協わいませく
0. 7	谷画	面に切用のべ	ッ換えま9。自己 一ス面面切り換え	ルスイッ プ スイッチ	ては、現仕衣小 です。	中回面のだ	の回回はのり	換わりません。
8.	前回	表示し	ていた画面に切り		0			
9.	現在	の日時	を表示します。タッ	チすると	、時計設定ウ	ィンドウを表え	示します。	
10.	言語	設定ウ	ィンドウを表示しま	ます。				
備考		s .					^	
∙iQ +	SS /	、 ックア データ・	ッブ履歴は、最大	100 件ま	で可能です。1 ジがまニャッキ	01 件目のバ す	ックアップを実	『行する際には、最
・当	ロい [、] 除操	テーツに	- 工 音 さ 9 る 日 の . . レシピファイルに	^ッセーン 保存さ⊁	い衣示されま いている iOSS	ッ。 バックアップョ	⊕定を削除しま	ます。レシピ機能に
	いて	は、「5.8	3 レシピー覧」を教	家照してく	にさい。			
• Fş	実行ら	単位」の	ヮードランプにオ	ブジェクト	、スクリプトを設	定しています	ト。スクリプト	こついては「5.9 ス

52/172

- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプトについては「5.9 スクリプトー覧」を、デバイスデータ転送機能については「5.7 デバイスデータ転送 一覧」を参照してください。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.22 iQSS バックアップ設定(B-30102)

				10	11
	1-	iQSS/192	7アップ設定	CI 13/05/20 15/10	
		No. 99			
		設定名称		ASLINKS	2
		対象機種		AnyWireASLINK	3
		disc=14.6+	局害	210 ID指定 : 医	4
		美行單位	ユニットタイプ	出力 入力/混合	
		フォルダ番号		自動	5
		vo		3	6
		エラー時動作制	g定		7
				日日 戸る	8
				213	
					9
概要	Ę				
iQS	s バックアップ	設定を登録し	ます。		
= + 4	Π				
市干市 1	◎ 啓録来旦たま	ミテレキオ			
1. 2		いつむり。 いつ設定のタ	2珎を入力しま	- +	
2. 3.	iQSS バックア	シア設定のない。	るがを入力しる	ヽッ 。 ているネットワークユニットの種別を	表示します。
4.	iQSS バックア	/ップ対象を指	言定します。		
	全ID···全	ての iQSS 対	応センサ		
	ID 指定⋯	指定した ID (の iQSS 対応+	<u>マ</u> ンサ	
	出力、入力	/混合・・・指:	定した iQSS 対	†応センサのユニットタイプ	
5.	iQSS バックア	゚ップデータの	格納先フォル	ダ名となるフォルダ番号を自動的に	ニ割り付ける設定として
	います。フォル	レダ番号には	、0~99の値	が自動割り付けされます。	
6.	iQSS バックア カレます	、 ップ対象機器	^齢 が接続される	ているネットワークユニットの I/O No	>.を 16 で割った値を入
7.	iQSS バックア	「ップの実行問	寺に、エラーが	発生した際の動作を指定します。	
	続行…複数	数の iQSS 対	応センサに対	してバックアップ実行中に一部の機	き器のバックアップが失
	敗	した場合でも	、処理を続行し	します。	
	停止···複数	数の iQSS 対	応センサに対	してバックアップ実行中に一部の機	器のバックアップが失
	敗	した場合、処	理を停止します	す。	
8.	前回表示して	いた画面にも	刃り換えます。		
9.	設定内容を保	く存します。偽	保存完了時に(は、完了ダイアログを表示します。 記	設定内容に不備があっ
10	た場合は、エ	ラーダイアロ	クを表示します		
10.	現在の日時を	(衣示しより。 、いったまこ	ダツナすると、	時計設定リイントリを表示します。	
11.	吉 詰 改 た ワイ	ノトリを衣示	しまり。		
備え	¥				
• i(。 QSS バックアッ	プ設定の登録	は画面スクリ	リプトとレシピ機能を使用しています	。スクリプトについては
r	5.9 スクリプト・	一覧」、レシヒ	機能について	には「5.8 レシピー覧」を参照してくた	さい。
· .	プロジェクトスク	リプトを使用	して、アラーム	、または異常の件数を毎秒監視し	ています。件数に差が
Ę	発生した際には	、デバイステ	ータ転送機能	を使用して最新のパラメータを読み	タ込みます。スクリプ ト
1	こついては「5.9	スクリプトー	-覧」を、デバ-	イスデータ転送機能については「5.7	' デバイスデータ転送

一覧」を参照してください。

 ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
 ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。 5.3.23 iQSS バックアップ進捗(B-30103)

	8 9
QSSハックアッノ:進速	
パックアップ対象	
設定名称	ASLINK3
実行単位	ID指定
対象機器	14
	入力/混合
L/O	3
バックアップ処理	
開始日時	2013/08/19 10:12
進捗	100%
対象機器総数	1 5
パックアップ成功	1 6
バックアップ失敗	o
	バックアップ中止 7

概要

iQSS バックアップの進捗状況と結果を表示します。

詳細

- 1. iQSS メニュー画面へ切り換えます。iQSS バックアップ中は非表示となり、iQSS バックアップ完 了後に表示されます。
- 2. iQSS バックアップの設定を表示します。
- 3. iQSS バックアップを開始した日時を表示します。
- 4. iQSS バックアップ対象機器1台分のバックアップの進捗を%とバーグラフで表示します。iQSS バックアップ対象機器1台分のバックアップが完了すると「100%」を表示し、バーグラフの色が黒色から青色に変わります。iQSS バックアップ対象機器が複数台ある場合は、個々の進捗を表示します。
- 5. iQSS バックアップ対象機器の総数を表示します。
- 6. iQSS バックアップが成功、または失敗した機器数を表示します。
- 7. iQSS バックアップを中止します。iQSS バックアップ中は表示され、iQSS バックアップ完了後に非 表示となります。
- 8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
- 9. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・iQSS バックアップの中止は、確認ウィンドウで「OK」をタッチするまで中止されません。
- ・iQSS バックアップが失敗した場合は、対象機器総数・バックアップ成功・バックアップ失敗がそれぞれ0件となる場合があります。
- ・iQSS バックアップ履歴は、画面スクリプトとレシピ機能を使用して保存します。スクリプトについては「5.9 スクリプトー覧」、レシピ機能については「5.8 レシピー覧」を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が 発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプト については「5.9 スクリプトー覧」を、デバイスデータ転送機能については「5.7 デバイスデータ転送 一覧」を参照してください。

 ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
 ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。





す。実際の iQSS バックアップデータは、シーケンサ CPU に装着された SD カード内にあり、GOT からは削除できない仕様となっていますのでご注意ください。また、iQSS バックアップデータを SD カードから削除した場合、該当する iQSS バックアップ履歴からリストアできなくなりますのでご注意ください。

- ・シーケンサ CPUに装着された SD カード内のフォルダ構成は、「7.5 iQSS バックアップフォルダ構成」 を参照してください。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が 発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプト については「5.9 スクリプトー覧」を、デバイスデータ転送機能については「5.7 デバイスデータ転送 一覧」を参照してください。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。

5.3.25 iQSS リストア設定(B-30105)

一覧」を参照してください。

 ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。

タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。



・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを

5.3.26 iQSS リストア進捗(B-30106)

8 iQSSリストア:進捗 リストア対象 1000/20 15:28 20 2019/08/20 15:28 20 2019/08/20 2019	
iQSSリストア:進捗 Uストア対象 13/03/20 15:23 20	
リストア対象 2	J
A ASLINK3 Y 🛏	
実行単位 ID指定 ID指定	
対免機器 14	
リストア処理 3	
進捗 100% 4	
リストア成功 1	
1 リストア失敗 0 iQSS メニュー ノストア中止 7	
1 リストア失敗 O リストア中止 7	
リストア失敗 0 「QSS メニュー リストア中止 パロション フ 概要	
リストア失敗 0 「QSS メニュー」 リストア中止 7 概要 iQSS リストアの進捗を表示します。	
リストア失敗 ・ リストア失敗 ・ リストア中止 ・ パロション ・ 概要 ・ iQSS リストアの進捗を表示します。 ・	
リストア失敗 0 「QSS リストア中止 ブレストア中止 7 概要 iQSS リストアの進捗を表示します。	
・ ・	
1 リストア失敗 0 「QSS リストア中止 7 概要 iQSS リストアの進捗を表示します。 iQSS リストアの進捗を表示します。 詳細 1. iQSS メニュー画面へ切り換えます。iQSS リストア中は非表示となり、iQSS リストア完了後に	志
・ ・	表
・ ・	表 た
1 リストア失敗 0 「QSS 」 リストア中止 7 概要 iQSS リストアの進捗を表示します。 iQSS リストアの進捗を表示します。 iQSS リストアの進捗を表示します。 1. iQSS メニュー画面へ切り換えます。iQSS リストア中は非表示となり、iQSS リストア完了後に示されます。 こ iQSS リストアの設定を表示します。iQSS リストア設定の内容は、iQSS バックアップを実行し時の設定内容と同一です。 3. iQSS リストアを開始した日時を表示します。	志
1 リストア失敗 0 「Uストア中止」」 1 「QSS」 リストア中止」」 「Uストア中止」」 1 iQSS リストアの進捗を表示します。 iQSS リストアの進捗を表示します。 詳細 1 iQSS メニュー画面へ切り換えます。iQSS リストア中は非表示となり、iQSS リストア完了後に示されます。 2. iQSS リストアの設定を表示します。iQSS リストア設定の内容は、iQSS バックアップを実行し時の設定内容と同一です。 3. iQSS リストアを開始した日時を表示します。 4. iQSS リストア対象機器 1 台分のリストアの進捗を%とバーグラフで表示します。iQSS リストア	表た対
1 リストア失敗 0 「QSS」 リストア中止 7 概要 iQSS リストアの進捗を表示します。 iQSS リストアの進捗を表示します。 1 iQSS メニュー画面へ切り換えます。iQSS リストア中は非表示となり、iQSS リストア完了後に示されます。 2 iQSS リストアの設定を表示します。iQSS リストア設定の内容は、iQSS バックアップを実行し時の設定内容と同一です。 3 iQSS リストアを開始した日時を表示します。 4 iQSS リストア対象機器 1 台分のリストアの進捗を%とバーグラフで表示します。iQSS リストア 象機器 1 台分のリストアが完了すると「100%」を表示し、バーグラフの色が黒色から青色に変	また対わ
1 リストア失敗 0 「QSS」 リストア中止 7 概要 iQSS リストアの進捗を表示します。 1 1. iQSS メニュー画面へ切り換えます。iQSS リストア中は非表示となり、iQSS リストア完了後に示されます。 2 2. iQSS リストアの設定を表示します。iQSS リストア設定の内容は、iQSS バックアップを実行し時の設定内容と同一です。 3 3. iQSS リストアを開始した日時を表示します。 4 4. iQSS リストア対象機器 1 台分のリストアの進捗を%とバーグラフで表示します。iQSS リストア 象機器 1 台分のリストアが完了すると「100%」を表示し、バーグラフの色が黒色から青色に変ります。iQSS リストア対象機器が複数台ある場合は、個々の進捗を表示します。	また 対わ
 リストア失敗 	また対わ
1 リストア失敗 0 「QSS」 リストア中止 7 ////////////////////////////////////	また対わ
 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	また 対わ ほ

- 8. 現在の日時を表示します。タッチすると、時計設定ウィンドウを表示します。
- 9. 言語設定ウィンドウを表示します。

備考

- ・iQSSリストアの中止は、確認ウィンドウで「OK」をタッチするまで中止されません。
- ・iQSSリストアでエラーが発生した際は、対象機器総数・リストア成功・リストア失敗はそれぞれ0件となる場合があります。
- ・プロジェクトスクリプトを使用して、アラーム、または異常の件数を毎秒監視しています。件数に差が 発生した際には、デバイスデータ転送機能を使用して最新のパラメータを読み込みます。スクリプト については「5.9 スクリプトー覧」を、デバイスデータ転送機能については「5.7 デバイスデータ転送 一覧」を参照してください。
- ・画面切り換え時には、表示中のウィンドウ画面を閉じます。
- ・システムアラームが発生した場合、画面下にアラームメッセージを表示します。アラームメッセージを タッチすると、アラームリセットウィンドウが表示されます。



5.3.28 言語設定(W-30002)

概要 GOT で表示する言語を選択します。 詳細
##础 1. 言語を切り換え、ウィンドウ画面を閉じます。 2. ウィンドウ画面を閉じます。
備考 ・表示言語にあわせてシステム言語も切り換える設定をしています。

5.3.29 時計設定(W-30003)

4
時計設定
概要 GOT の時計データを変更します。
 詳細 現在の日時を表示します。 変更したい日時を スイッチで設定します。 スイッチは、長押しすると連続で増減します。 リセットスイッチは、秒をリセットします。 設定した日時を GOT の時計データに反映し、1秒後にウィンドウ画面を閉じます。 ウィンドウ画面を閉じます。
備考 ・変更する日時の初期値は、ウィンドウ画面を表示した時の日時です。 ・変更する日時の年・月・日・時・分・秒の数値表示にオブジェクトスクリプトを設定しています。スクリプトの 詳細については、「5.9 スクリプトー覧」を参照してください。









5.4 スレーブユニット詳細情報画面対応表

スレーブユニット	形名	大分類	ベース画面 No.
形名テンハー			D 00000
100	B281SB-020-0020	アスリンカ	B-30006
101	B2815B-0205-0020	アスリンカ	B-30006
102	B280SB-020-01220	アズリンカ	B-30008
103	B2805B-0205-01220	アスリンカ	B-30008
104	BL2075B-02F-0020	アズリンカ	B-30007
105	DL2075D-02F5-0020	アベリンカ	B-30007
100	D2903D-020-WIZ	アズリンカ	B-30009
107	D2903D-0203-W12	フブリンカ	D-20009
400	B201PB-02U-0020	アズリンカ	B-30000
401	D201PD-0203-0020	アズリンカ	B-30000
402	D200PD-02U-01220	アズリンカ	D-30000
403	DZ00PD-0203-01220	アズリンカ	B-30000
404		フズリンカ	D-30007
405	BL207PD-02F3-0020	フズリンカ	B-30007
400	D290PD-02U-WIZ	アズリンカ	B-30009
407	D290PD-0203-W12	フブリンカ	D-20009
700	B201XB-02U-0020	アズリンカ	B-30000
701	B201XB 0203 0020	アズリンカ	B_20000
702	B200XB-02U-01220	フズリンカ	B-30000
703	BL 287XB-025-01220	アズリンカ	B-30007
704	BL287XB-02FS-CC20	アズリンカ	B-30007
705	B208YB-02I -M12	アズリンカ	B-30007
700	B298XB 020 WIZ	アズリンカ	B-30009
1000	B289SB-01AP-CAM20	アズリンクアンプ	B-30010
1050	B289SB-01AP-CAS	アズリンクアンプ	B-30010
1200	B289SB-01AK-CAM20	アズリンクアンプ	B-30011
1250	B289SB-01AK-CAS	アズリンクアンプ	B-30011
1400	B289SB-01AF-CAM20	アズリンクアンプ	B-30012
1450	B289SB-01AF-CAS	アズリンクアンプ	B-30012
2000	B285SB-01-1K1	アズリンクセンサ	B-30013
2300	B283SB-01-1KR	アズリンクセンサ	B-30014
2301	B283SB-01-1KS	アズリンクセンサ	B-30014
2302	B283SB-01-1KC	アズリンクセンサ	B-30015
2303	B283SB-01-1KP	アズリンクセンサ	B-30016
2600	B295SB-01-1K26	アズリンクセンサ	B-30017
2900	B284SB-01-12	アズリンクセンサ	B-30018
A000	BL296SB-08F-3	アズリンクターミナル	B-30019
A001	BL296SB-08FS-3	アズリンクターミナル	B-30019
A300	BL296PB-08F-3	アズリンクターミナル	B-30019
A301	BL296PB-08FS-3	アズリンクターミナル	B-30019
A600	BL296XB-08F-3	アズリンクターミナル	B-30019
A601	BL296XB-08FS-3	アズリンクターミナル	B-30019

5.5 使用デバイス一覧

画面上のスイッチやランプなどに設定されている一部のデバイスは、スクリプトなどの共通設定にも設定されている 場合があります。これらのデバイスを一括で変更する場合には[一括変更]の使用を推奨します。[一括変更]の詳細に ついては、「GT Designer3 (GOT2000) ヘルプ」を参照してください。

タイプ	デバイス番号	用途	
	X0041	パラメータアクセス完了フラグ	
	X0042	パラメータアクセス異常	
	Y0030	異常フラグクリア指令	
	Y0031	アドレス自動認識指令	
	Y0040	マスタからスレーブへのパラメータアクセス要求指令	
	Y0041	マスタからスレーブへのパラメーター斉読出し指令	
. * .	SM1435	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア実行許可ビット	
ヒット	SM1436	iQ Sensor Solution 対応バックアップ要求ビット	
	SM1437	iQ Sensor Solution 対応バックアップ正常完了ビット	
	SM1438	iQ Sensor Solution 対応バックアップ異常完了ビット	
	SM1439	iQ Sensor Solution 対応リストア要求ビット	
	SM1440	iQ Sensor Solution 対応リストア正常完了ビット	
	SM1441	iQ Sensor Solution 対応リストア異常完了ビット	
	SM1442	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア中止要求ビット	
	103-60~103-615	入力情報エリア(U03-G0 は、デバイスデータ転送の基準デバイスとし	
		<u>ても使用)</u>	
	U03-G1	デバイスデータ転送の基準デバイスとして使用	
	U03-G20	デバイスデータ転送の基準デバイスとして使用	
	U03-G40	センシングレベルの基準デバイスとして使用	
	U03-G4096 ~		
	U03-G4111		
	U03-G8192	│	
	U03-G8193 ~	 異常 ID 情報格納エリア	
	U03-G8320		
	U03-G8960	接続台数情報	
	U03-G9216	接続 ID 個数情報	
	U03-G9217 ~	 接続 ID 情報格納エリア	
	U03-G9344		
ワード	U03-G9984	アラーム ID 個数情報	
	U03-G9985 ~	アラーム ID 情報格納エリア	
	U03-G10112		
	U03-G10256		
	U03-G10320		
	U03-G10321	ハフメータアクセス対象 ID 指定	
	003-G10496 ~	パラメータ格納先メモリ番号(出力)	
	U03-G10751	パラメータ格納先メモリ番号(入力)	
	U03-G11263		
	U03-G12288 ~	パラメータ格納エリア	
	U03-G18431		
	SD1435	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア使用要求デバイス	
	SD1436	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア使用権取得状況デバイ	

5.5.1 接続機器のデバイス

タイプ	デバイス番号	用途
ワード	SD1437	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア対象機器/実行単位設 定デバイス
	SD1438	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア対象フォルダ番号設定 デバイス
	SD1439	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア対象設定デバイス(対象 ユニット)
	SD1440	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア対象設定デバイス(対象 機器 1)
	SD1441	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア対象設定デバイス(対象 機器 2)
	SD1444	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア動作設定デバイス
	SD1446	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア状態デバイス
	SD1447	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア実行状況デバイス(総対 象機器数)
	SD1448	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア実行状況デバイス(正常 完了機器数)
	SD1449	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア実行状況デバイス(異常 完了機器数)
	SD1450	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア実行状況デバイス(機器 単位進捗)
	SD1451	iQ Sensor Solution 対応バックアップフォルダ番号デバイス
	SD1452	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストアユニットエラー要因
	SD1453	iQ Sensor Solution 対応バックアップ/リストア対象機器エラー要因

GOT の内部デバイス

タイプ	デバイス番号	用途
	GB40	スクリプトトリガ(常時 ON)
	GB41	各種ビットデバイスクリア(常時 OFF)
	GB30000	スクリプト No.30005 起動トリガ
	GB30001	スクリプト No.30003 起動トリガ
	GB30002	スクリプト No.30017 起動トリガ
	GB30003	スクリプト No.30004 初回起動スクリプト起動制御フラグ
	GB30004	スクリプト No.30006 起動トリガ
	GB30005	スクリプト No.30007 起動トリガ
	GB30006	スクリプト No.30010 起動トリガ
	GB30007	スクリプト No.30023 初回起動スクリプト起動制御フラグ
	GB30008	スクリプト No.30015 起動トリガ
	GB30009	スクリプト No.30017ID 一致フラグ
	GB30010	スクリプト No.30001 起動トリガ
	GB30011	スクリプト No.30030 起動トリガ
	GB30012	スクリプト No.30031 起動トリガ
	GB30013	スクリプト No.30032 起動トリガ
	GB30014	スクリプト No.30024 起動トリガ
	GB30015	スクリプト No.30025 起動トリガ
	GB30016	OFF 中スクリプト制御フラグ
	GB30017	スクリプト No.30027 初回起動スクリプト起動制御フラグ
	GB30018	スクリプト No.30034 起動トリガ
ビット	GB30019	スクリプト No.30038 起動トリガ
	GB30020	スクリプト No.30017 複合ユニットフラグ
	GB30021	スクリプト No.30026 制御フラグ
	GB30024	パラメータ個別読み出しランプビット
	GB30025	パラメータ個別書き込みランプビット
	GB30026	スクリプト No.30040 起動トリガ
	GB30027	スクリプト No.30041 初回起動スクリプト起動制御フラグ
	GB30028	異常発生フラグ
	GB30029	スクリプト No.30068 起動トリガ
	GB30030	スクリプト No.30069 起動トリガ
	GB30044	パラメーター斉読み出しフラグ
	GB30600	出力判定フラグ
	GB30601	入力判定フラグ
	GB54000	スクリプト No.30046 起動トリガ
	GB54001	スクリプト No.30047 起動トリガ
	GB54002	スクリプト No.30065 起動トリガ
	GB54004	iQSS バックアップ許可フラグ
	GB54005	スクリプト No.30056 起動トリガ
	GB54006	スクリプト No.30058 起動トリガ
	GB54008	スクリプト No.30055 初回起動スクリプト起動制御フラグ
	GB54009	スクリプト No.30043、30045 制御フラグ
	GB54010	スクリプト No.30062 起動トリガ
タイプ	デバイス番号	用途
-----	-----------------	--
ビット	GB54011	スクリプト No.30064 起動トリガ
	GB54012	スクリプト No.30058 削除範囲設定フラグ
	GB54013	スクリプト No.30050 起動トリガ
	GB54014	B-30100 画面切換スイッチ動作条件
	GB54016	レシピ No.30001 書き込みトリガ
	GB54017	レシピ No.30001 読み出しトリガ
	GB54018	レシピ No.30002 書き込みトリガ
	GB54019	レシピ No.30002 読み出しトリガ
	GD31000~GD31255	B-30004 スレーブユニット状態表示ランプ
	GD31256~GD31511	B-30003 スレーブユニット状態表示ランプ
	GD31520	B-30003、B-30004 カーソル表示のビットシフト用デバイス
	GD31521	B-30003、B-30004 カーソル表示のオフセット用デバイス
	GD31522	B-30003、B-30004 現在のカーソル位置デバイス
	GD31523	B-30002 オフセット値演算用デバイス
	GD31524	B-30002 入出力チェックデバイス
	GD31525	B-30002 システムマップスクロール用オフセット
	GD31526	B-30002 システムマップ部品表示用オフセット
	GD31528	B-30005 センサー覧詳細表示用オフセット
	GD31529	B-30005 センサー覧スクロール用オフセット
	GD31562	デバイスデータ転送 1 外部制御デバイス
	GD31563	デバイスデータ転送 1 外部通知デバイス
	GD31564	デバイスデータ転送 2 外部制御デバイス
	GD31565	デバイスデータ転送 2 外部通知デバイス
	GD31567	デバイスデータ転送 2、デバイスデータ転送 4 のオフセット
	GD31568	デバイスデータ転送3 外部制御デバイス
ワード	GD31569	デバイスデータ転送3 外部通知デバイス
	GD31570	デバイスデータ転送 4 外部制御デバイス
	GD31571	デバイスデータ転送 4 外部通知デバイス
	GD31600~GD31606	スクリプト用ワークエリア
	GD31607	B-30006~30019 スレーブユニット形名ナンバー格納デバイス
	GD31608	B-30006~30019 ステータス状態
	GD31609~GD31616	B-30006~30019I/O モニタの部品表示
	GD31617~GD31631	B−30005 ユニットの種類
	GD31633~GD31647	B−30005 ステータス詳細
	GD31649~GD31663	B-30005 ユーザ定義名称
	GD31665~GD31679	B-30005 状態表示ランプ
	GD31681	B-30006~30019 処置方法の表示開始行デバイス
	GD31682~GD31989	B−30006~30019 詳細情報の I/O 用オフセット
	GD31990~GD31997	B-30006~30019 詳細情報の I∕O のマスク用デバイス(オブジェク トスクリプト)
	GD32000~GD32007	B-30006~30019 詳細情報の I/O のワードランプステータスデバ イス
	GD32008	B-30003、B-30004 カーソル位置表示用デバイス

タイプ	デバイス番号	用途
	GD33020	スクリプト No.30003 入力/出力エリアチェック用デバイス
	GD35000~GD35127	B-30002 システムマップ表示用デバイス
	GD35128	B-30002 センサタイプ オフセット用デバイス
	GD35130~GD35642	B-30003、B-30004 ユニットタイプ格納用デバイス
	GD35643	B-30005 ユニット情報表示トリガデバイス
	GD40000~GD40015	入力情報エリア
	GD40016~GD40031	出力情報エリア
	GD40032	異常 ID 個数
	GD40033~GD40160	接続 ID 情報格納エリア
	GD40289	接続台数情報
	GD40290	接続 ID 個数
	GD40291~GD40418	接続 ID 情報格納エリア
	GD40547	アラーム個数
	GD40548~GD40675	アラーム ID 情報格納エリア
	GD40804~GD41059	パラメータ格納先メモリ番号(出力)
	GD41060~GD41315	パラメータ格納先メモリ番号(入力)
	GD41316~GD47459	機器パラメータ(一括)
	GD53604~GD53632	機器パラメータ(個別)
	GD54000	B-30101 カーソル表示デバイス
	GD54001	B-30101 データ表示オフセットデバイス
	GD54002	B-30104 カーソル表示デバイス
ワード	GD54003	B-30104 データ表示オフセットデバイス
	GD54004	レシピ動作制御デバイス
	GD54005	B-30101 No.表示デバイス
	GD54006	₩-30100~30101 コメント表示デバイス
	GD54007	B-30101 データ移動用オフセットデバイス
	GD54008	B-30104 データ移動用オフセットデバイス
	GD54009	レシピ外部制御デバイス
	GD54010	レシピ No.格納デバイス
	GD54011	レコード No.格納デバイス
	GD54012	レシピ外部通知デバイス
	GD54013	レシピ No.通知デバイス
	GD54014	レコード No.通知デバイス
	GD54015~GD54034	B-30101、B-30102 バックアップ設定ワークエリア
	GD54035~GD54039	B-30102 バックアップ設定コメント表示デバイス
	GD54040~GD54042	B-30103、B-30106 バックアップ/リストア開始時間格納デバイス
	GD54043~GD54062	B-30105 バックアップデータ詳細表示用エリア
	GD54070~GD54074	B-30105 バックアップデータ詳細コメント表示デバイス
	GD54075	スクリプト No.30042 対象機器判定デバイス
	GD54076~GD54085	B-30101 実行単位コメント表示デバイス
	GD54086	B-30101、B-30102 ユニットタイプ選択スイッチ表示フラグ
	GD54087	AnyWireASLINK のバックアップ件数
	GD54088	 CC-Link のバックアップ件数

タイプ	デバイス番号	用途
	GD54089	スクリプト No.30042 機器専用画面設定時の I/O No.
	GD54090	レシピ No.30001 レコード No.
	GD54091	レシピ No.30002 レコード No.
	GD54100~GD56199	バックアップ設定格納エリア
	GD56200~GD61599	バックアップ結果格納エリア
	GD62000	ベース画面切換デバイス
	GD62001	オーバーラップウィンドウ 1 画面切換デバイス
	GD62004	オーバーラップウィンドウ2画面切換デバイス
	GD62007	オーバーラップウィンドウ3画面切換デバイス
	GD62021	言語切り換えデバイス
	GD62022	システム言語切り換えデバイス
	GD62300	時間変更デバイス(年)
	GD62301	時間変更デバイス(月)
	GD62302	時間変更デバイス(日)
ワード	GD62303	時間変更デバイス(時)
	GD62304	時間変更デバイス(分)
	GD62305	時間変更デバイス(秒)
	GS386	プロジェクト/ 画面スクリプト初回動作制御デバイス
	GS513~GSS516	変更時刻デバイス
	GS650~GSS652	現在時刻デバイス
	GS654	タッチ状態外部通知(X 座標)
	GS655	タッチ状態外部通知(Y 座標)
	TMP0 ~ TMP28 、	
	TMP100 ~ TMP105 、	
	TMP110 ~ TMP111 、	
	TMP120 ~ TMP126 、	
	TMP200 ~ TMP206 、	スクリプト演算用
	TMP211 ~ TMP213 、	
	TMP220 ~ TMP223 、	
	TMP1000、TMP1001、	
	TMP1010、TMP1020	

5.6 コメント一覧

コメント一覧			
コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所	
	No.1	B-30006~30019	
	No.2	B-30006~30019	
	No.4	B-30006~30019	
	No.8	B-30006~30019	
	No.32	B-30006~30019	
	No.100	B-30006~30019	
	No.101	B-30006~30019	
	No.102	B-30006~30019	
	No.103	B-30006~30019	
	No.104	B-30006~30019	
250	No.200	B-30006~30019	
200	No.201	B-30006~30019	
	No.202	B-30006~30019	
	No.300	B-30006~30019	
	No.301	B-30006~30019	
	No.302	B-30006~30019	
	No.303	B-30006~30019	
	No.304	B-30006~30019	
	No.305	B-30006~30019	
	No.400	B-30006~30019	
	No.401	B-30006~30019	
	No.500 B-30006~30019		
051	「5.4 スレーブユニット詳細情報画面対応表」を参照してください。GOT では、ス		
201	レーフユニットのユニット形	名ナンバーごとにコメント No.や表示するベース画面	
	No.を設定しています。スレー	ーフユニットのユニット形名ナンバーが A0000 以降	
252	については GOT のコメント	No.10000 以降に設定しています。(GOT のコメント	
050	No.にて、A0000と設定する	_とはできません。)	
253	No.1~255、512~/6/	B-30005~30019	
	No.1	B-30002, B-30005~30019	
	No.2	B-30002, B-30005~30019	
	No.4	B-30002, B-30005~30019	
	No.8	B-30002, B-30005~30019	
	No.32	B-30002, B-30005~30019	
	No.100	B-30002, B-30005~30019, W-30101	
	No.101	B-30002, B-30005~30019, W-30101	
	No.102	B-30002, B-30005~30019, W-30101	
	No.103	B-30002, B-30005~30019, W-30101	
254	No.104	B-30002, B-30005~30019, W-30101	
	No.200	B-30002, B-30005~30019, W-30101	
	No.201	B-30002, B-30005~30019, W-30101	
	No.202	B-30002, B-30005~30019, W-30101	
	No.300	B-30002, B-30005~30019, W-30101	
	No.301	B-30002, B-30005~30019, W-30101	
	No.302	B-30002, B-30005~30019, W-30101	
	No.303	B-30002, B-30005~30019, W-30101	
	No.304	B-30002, B-30005~30019, W-30101	
	No.305	B-30002、B-30005~30019、W-30101	
	No.400	B-30002、B-30005~30019、W-30101	

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
	No.401	B-30002、B-30005~30019、W-30101
	No.500	B-30002、B-30005~30019、W-30101
	No.18433	W-30101
	No.18434	W-30101
	No.18435	W-30101
	No.18436	W-30101
	No.18437	W-30101
	No.18438	W-30101
	No.18439	W-30101
	No.18440	W-30101
	No.18441	W-30101
	No.32000	W-30101
	No.32001	W-30101
	No.32002	W-30101
054	No.32003	W-30101
254	No.32004	W-30101
	No.32005	W-30101
	No.32006	W-30101
	No.32007	W-30101
	No.32008	W-30101
	No.32009	W-30101
	No.32010	W-30101
	No.32011	W-30101
	No.32012	W-30101
	No.32013	W-30101
	No.32014	W-30101
	No.32015	W-30101
	No.32016	W-30101
	No.32017	W-30101
	No.32767	B-30002、B-30005~30019
	No.20	B-30002
	No.22	B-30005
	No.23	B-30005~30019
	No.24	B-30005~30019
	No.25	B-30006~30019
	No.26	B-30002~30019
	No.27	B-30001、B-30002
	No.28	B-30002~30019
	No.29	B-30001~30019
255	No.30	B-30001
200	No.31	B-30001
	No.32	B-30002~30004
	No.33	B-30002~30004
	No.34	B-30002~30004
	No.35	B-30002~30004
	No.36	B-30002~30005
	No.37	B-30002
	No.38	B-30002~30004、W-30001
	No.39	B-30002~30004
	No.40	B-30002~30005, W-30001, W-30003

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所	
	No.41	B-30002~30019	
	No.42	B-30002~30019	
	No.43	B-30006~30019	
	No.44	-	
	No.45	B-30003, B-30004	
	No.46	B-30003, B-30004	
	No.47	B-30003、B-30004	
	No.48	B-30003、B-30004	
	No.49	B-30005	
	No.50	B-30005	
	No.51	B-30005~30019	
	No.52	B-30006~30019	
	No.53	B-30006~30019	
	No.54	B-30006~30019	
	No.55	B-30006~30019	
	No.56	B-30006~30019	
	No.57	B-30006~30019	
	No.58	B-30006~30019	
	No.59	B-30006、B-30008、B-30009	
	No.60	B-30006~30019	
	No.61	B-30006~30019	
	No.62	B-30010~30015、B-30017、B-30018	
	No.63	B-30010~30015、B-30017、B-30018	
	No.64	B-30013、B-30018	
255	No.65	B-30013、B-30018	
	No.66	B-30013、B-30018	
	No.67	B-30013、B-30018	
	No.68	B-30011, B-30013, B-30017, B-30018	
	No.69	B-30013、B-30017、B-30018	
	No.70	B-30013~30015、B-30017、B-30018	
	No.71	B-30013~30015、B-30017、B-30018	
	No.72	B-30013、B-30017、B-30018	
	No.73	B-30013、B-30017、B-30018	
	No.74	B-30013~30015、B-30017、B-30018	
	No.75	B-30006~30019	
	No.76	B-30006、B-30008、B-30009	
	No.77	B-30006、B-30008、B-30009	
	No.78	W-30004	
	No.79	W-30004	
	No.80	W-30004	
	No.81	W-30003	
	No.82	W-30003	
	No.83	W-30003	
	No.84	W-30003	
	No.85	W-30003	
	N0.80	W-30003	
	N0.87	W-30003	
	No.88	W-30003	
	INO.89	-	

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
	No.90	-
	No.91	B-30003
	No.92	B-30004
	No.93	B-30006~30019
	No.94	B-30001
	No.95	B-30002~30019
	No.96	B-30001, B-30004
	No.97	B-30001, B-30003
	No.98	-
	No.99	B-30100
	No.100	-
	No.101	-
	No.102	-
	No.103	-
	No.104	-
	No.105	-
	No.106	-
	No.107	-
	No.108	-
	No.109	-
	No.110	-
	No.111	-
	No.112	-
	No.113	-
255	No.114	-
	No.115	-
	No.116	-
	No.117	B-30010~30012、B-30014、B-30015、B-30017
	No.118	B-30010~30012、B-30014、B-30015、B-30017
	No.119	B-30010~30012、B-30014、B-30015、B-30017
	No.120	B-30010~30012、B-30014、B-30015、B-30017
	No.121	B-30010、B-30012、B-30014、B-30015
	No.122	B-30010、B-30012、B-30014、B-30015
	No.123	B-30010~30012、B-30014、B-30015
	No.124	B-30014、B-30015
	No.125	B-30014、B-30016
	No.126	B-30010~30012、B-30014、B-30015
	No.127	B-30010~30012、B-30014~30016
	No.128	W-30002
	No.129	B-30010、B-30012
	No.130	B-30010、B-30012
	No.131	B-30010、B-30012
	No.132	B-30010、B-30012
	No.133	B-30010~30012
	No.134	B-30010~30012
	No.135	B-30010~30012
	No.136	B-30010、B-30012
	No.137	B-30010、B-30012
	No.138	B-3001

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
	No.139	B-30011
	No.140	B-30011
	No.141	B-30011
	No.142	B-30011
	No.143	B-30011
	No.144	B-30014、B-30016
	No.145	B-30006~30019
	No.201	B-30000、B-30100
	No.202	B-30101
	No.203	B-30102
	No.204	B-30103
	No.205	B-30104
	No.206	B-30105
	No.207	B-30106
	No.208	B-30100
	No.209	B-30100
	No.210	B-30101、B-30102、B-30104、B-30105
	No.211	B-30102、B-30103、B-30105、B-30106
	No.212	B-30101~30106
	No.213	B-30103、B-30106
	No.214	B-30101
	No.215	B-30101
	No.216	B-30101
	No.217	B-30101
255	No.218	B-30101、B-30104
	No.219	B-30101、B-30103、B-30104、B-30106
	No.220	B-30101、B-30104
	No.221	B-30101、B-30104
	No.222	B-30101、B-30102、B-30104、B-30105
	No.223	B-30102、B-30105
	No.224	B-30102、B-30105
	No.225	B-30101、B-30103、B-30106
	No.226	B-30101、B-30103、B-30106
	No.227	B-30103、B-30106
	No.228	B-30102、B-30105
	No.229	B-30105
	No.230	B-30102、B-30105
	No.231	B-30102
	No.232	B-30103、B-30105
	No.233	B-30103、B-30105
	No.234	B-30102、B-30105
	No.235	B-30102、B-30105
	No.236	B-30102
	No.237	B-30103
	No.238	B-30103
	No.239	B-30103、B-30106
	No.240	B-30103、B-30106
	No.241	B-30103、B-30106
	No.242	B-30103、B-30105

コメントグループ No.	コメント No.	使用箇所
	No.243	B-30103、B-30105
	No.244	B-30103, B-30105
	No.245	B-30101~30103、B-30105、B-30106
	No.246	B-30103
	No.247	B-30103
	No.248	B-30103
	No.249	B-30104
	No.250	B-30104
	No.251	B-30104
	No.252	B-30106
	No.253	B-30106
	No.254	B-30106
	No.255	B-30106
	No.256	B-30106
	No.257	W-30004、W-30100~30102
	No.258	W-30100、W-30102
	No.259	-
	No.260	-
	No.261	-
	No.262	-
	No.263	-
	No.264	-
	No.265	-
255	No.266	-
	No.267	-
	No.268	W-30102
	No.269	W-30102
	No.270	W-30102
	No.271	W-30102
	No.272	W-30100
	No.273	B-30104
	No.274	B-30104
	No.275	B-30101、B-30104
	No.276	B-30101、B-30104
	No.277	B-30101、B-30104
	No.278	B-30104
	No.279	B-30101、B-30104
	No.280	W-30102
	No.281	W-30102
	No.282	W-30100
	No.283	B-30102, B-30103, B-30105, B-30106
	No.284	B-30102、B-30103、B-30105、B-30106
	No.285	-
	No.286	B-30103, B-30106
	No.287	B-30101
	No.288	B-30101
	No.289	W-30100

5.7 デバイスデータ転送一覧

ID:201 転送1

項目		設 定
	トリガ種別	立上り
デバノフデータモンドレリギ	外部制御デバイス	GD31562
テバイステーダ転送ドリカ	トリガデバイス	GD31562.b0
	転送元先反転フラグ	GD31562.b1
	☑外部通知デバイス	GD31563
外部通知情報	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD31563.b0
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD31563.b15
デバイス	ブロック数	10
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	16
ブロック 1	転送元デバイス	U03-G0
	転送先デバイス	GD40000
	オフセット	なし
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	16
ブロック 2	転送元デバイス	U03-G4096
	転送先デバイス	GD40016
	オフセット	なし
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	129
ブロック 3	転送元デバイス	U03-G8192
	転送先デバイス	GD40032
	オフセット	なし
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 4	転送元デバイス	U03-G8960
	転送先デバイス	GD40289
	オフセット	なし

	項目	設定
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	129
ブロック 5	転送元デバイス	U03-G9216
	転送先デバイス	GD40290
	オフセット	なし
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	129
ブロック 6	転送元デバイス	U03-G9984
	転送先デバイス	GD40547
	オフセット	なし
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	256
ブロック 7	転送元デバイス	U03-G10496
	転送先デバイス	GD40804
	オフセット	なし
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	256
ブロック 8	転送元デバイス	U03-G11008
	転送先デバイス	GD41060
	オフセット	なし
	デバイス形式	ビット
	点数	1
ブロック 9	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GD31562.b0
	オフセット	なし
	デバイス形式	ビット
	点数	1
ブロック 10	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GB30016
	オフセット	なし

ID:202 転送 2

項目		設 定
	トリガ種別	立上り
デバノフジーク転送しいガ	外部制御デバイス	GD31564
テバイステーダ戦送ドリカ	トリガデバイス	GD31564.b0
	転送元先反転フラグ	GD31564.b1
	☑外部通知デバイス	GD31565
外部通知情報	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD31565.b0
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD31565.b15
デバイス	ブロック数	4
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	1
ブロック 1	転送元デバイス	U03-G0
	転送先デバイス	GD53604
	オフセット	転送元 GD31567
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	28
ブロック 2	転送元デバイス	U03-G20
	転送先デバイス	GD53605
	オフセット	転送元 GD31567
	デバイス形式	ビット
	点数	1
ブロック 3	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GD31564.b0
	オフセット	なし
	デバイス形式	ビット
	点数	1
ブロック 4	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GB30021
	オフセット	なし

ID:203 転送3

	項目	設 定
デバイスデータ転送トリガ	トリガ種別	立上り
	外部制御デバイス	GD31568
	トリガデバイス	GD31568.b0
	転送元先反転フラグ	GD31568.b1
	☑外部通知デバイス	GD31569
外部通知情報	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD31569.b0
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD31569.b15
デバイス	ブロック数	2
	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	6144
ブロック1	転送元デバイス	U03-G12288
	転送先デバイス	GD41316
	オフセット	なし
	デバイス形式	ビット
	点数	1
ブロック 2	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GD31568.b0
	オフセット	なし

ID:204 転送 4

項目		設 定
デバイスデータ転送トリガ	トリガ種別	立上り
	外部制御デバイス	GD31570
	トリガデバイス	GD31570.b0
	転送元先反転フラグ	GD31570.b1
外部通知情報	☑外部通知デバイス	GD31571
	デバイスデータ転送処理中通知信号	GD31571.b0
	デバイスデータ転送エラー通知信号	GD31571.b15
デバイス	ブロック数	3

項目		設定
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16
	点数	19
	転送元デバイス	GD53605
	転送先デバイス	U03-G1
	オフセット	転送先 GD31567
	デバイス形式	ビット
	点数	1
ブロック 2	転送元デバイス	GB40
	転送先デバイス	Y0040
	オフセット	なし
	デバイス形式	ビット
	点数	1
ブロック 3	転送元デバイス	GB41
	転送先デバイス	GD31570.b0
	オフセット	なし

5.8 レシピー覧

5.8.1 共通設定

外部制御情報	
外部制御デバイス	GD54009
レシピ No.格納デバイス	GD54010
レコード No.格納デバイス	GD54011
外部通知情報	
外部通知デバイス	GD54012
レシピ No.通知デバイス	GD54013
レコード No.通知デバイス	GD54014

5.8.2 個別設定

レシピ No.30001 レシピ 1

	項目	設定		
レシピファイル	-	使用する		
	ドライブ名	A:標準 SD カード		
	フォルダ名	Package1		
	ファイル名	ARP30001.G2P		
トリガデバイス	書き込みトリガデバイス 1	GB54016		
	読み出しトリガデバイス 1	GB54017		
	レコード No.デバイス	GD54090		
ブロック数		1		
レコード数		1		
	デバイス	GD54100		
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16		
	点数	2100		

レシピ No.30002 レシピ 2

項 目 設 定		設定		
レシピファイル	-	使用する		
	ドライブ名			
	フォルダ名	Package1		
	ファイル名	ARP30002.G2P		
	書き込みトリガデバイス 1	GB54018		
トリガデバイス	読み出しトリガデバイス 1	GB54019		
	レコード No.デバイス	GD54091		
ブロック数		2		
レコード数		1		
	デバイス	GD56200		
ブロック 1	デバイス形式	符号付き BIN16		
	点数	5400		
	デバイス	GD54087		
ブロック 2	デバイス形式	符号付き BIN16		
	点数	2		

5.9 スクリプト一覧

項目	設定
プロジェクトスクリプト	有り
画面スクリプト	有り:B-30001~30019、B-30100~30106
オブジェクトスクリプト	有り:B-30006~30019、B-30101、W-30003
スクリプトシンボル	有り
オブジェクトスクリプト シンボル	有り

5.9.1 プロジェクトスクリプト

スクリプト No.	30020	スクリプト名	Script30020	
コメント	初回起動制御			
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40	
//画面起動時の動	作になります。			
[w:GS386] = 1;	//スクリプト初回動作を抑止しま	す。		
set([b:Y41]);	//パラメータの一斉読出しを実施	します。		
スクリプト No.	30029	スクリプト名	Script30029	
コメント	アラーム、エラー情報取得			
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	周期 1 秒	
//異常、アラームを	監視します。			
if(([w:GD40032] != [w:U03-G8192]) ([w:GD40547] !	= [w:U03-G9984])))	
{				
set([b:GD3	31568.b0]);			
}		•		
スクリプト No.	30033	スクリプト名	Script30033	
コメント	ステータス読み込み			
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立下り GD31568.b0	
//各種ステータスを	読み込みます。			
set([b:GD31562.b0])),			
スクリプト No.	30002	スクリプト名	Script30002	
コメント	デバイスデータ転送フラグクリフ	P		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中周期 3 秒 GD31562.b0	
//デバイスデータ転送のフラグをクリアする処理です。				
rst([b:GD31562.b0])	;			
スクリプト No.	30011	スクリプト名	Script30011	
コメント	デバイスデータ転送フラグクリフ	P		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中周期 3 秒 GD31564.b0	
//デバイスデータ転	送のフラグをクリアする処理です	0		
rst([b:GD31564.b0])	;			
スクリプト No.	30042	スクリプト名	Script30042	
コメント	画面起動時の処理			
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB40	
// iQSS バックアップ	プ/リストアサンプル画面の初期(上をします。		
[w:GS386] = 1; //スクリプト初回起動を抑止します。				
[w:GD54005] = 1; //iQSS バックアップの最初の No.を1 に設定します。				

//対象機器を決定します。 [w:GD54075] = 1; //0:指定なし、1:ASLINK、2:CC-Link [w:GD54089] = 3; //専用画面として使用する場合は、ここに I/O No.を入力してください。 //iQSS バックアップ画面、iQSS リストア画面の一覧の初回表示時は、 //No.1 にカーソルを表示します。 set([b:GD54000.b0]); set([b:GD54002.b0]); //画面起動時、iQSS バックアップ設定、iQSS バックアップ履歴を読み込むための //スクリプトを起動します。 set([b:GB54010]); //メニュー画面の画面切換スイッチ動作条件を設定します。 set([b:GB54014]);

5.9.2 画面スクリプト

ベーマ	面面	30001
· · – ~		30001

マクリプト No	30035	スクリプト名	Script30035
- メント	デバイスデータ転送3開始		
ゴノンド		トロガ毎回	
)ーブルム	付ちりと DINTO 送でパラメータを内部デバノフト		
//ナハ1ヘナーダ戦	医でハリメータを内部ナハイスに	-転送しまり。	
IT([D:X41] UN)			
set([D:GD3	1, 1908.DU]);		
ראר <u>,</u> ו	17,		
 スクリプト No.	30041	スクリプト名	Script30041
コメント	ネットワークマップ、センサー覧	表示制御	
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON中 GB40
//ネットワークマッフ	とセンサー覧が初回起動時に表	示されないように	制御します。
if([b:GB30027] == 0	FF)		
{			
[w:TMP00	00] = 0xFFFF;		
fmov([w:Tl	MP0000].[w:GD35000].128):		
fmov([w:Tl	MP0000].[w:GD31617].48):		
set([b:GB3	30027]):		
}			
スクリプト No.	30074	スクリプト名	Script30074
コメント	センサ自動認識		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 Y0031
//センサ自動認識を	します。	• • •	4 -
if([b:X41] == ON)			
{			
· //パラメー	-ター斉読み出しのフラグが ON	していた場合、自動	動認識フラグをリセットし、デバイスデー
タ転送を開始します	0		
if([b:GB30	044] == ON)		
{			
r	-st([b:Y31]):		
s	set([b:GD31568.b0]):		
r	st([b:GB30044]):		
}			
}else{			

```
//パラメーター斉読み出し開始時にフラグを立てます。
if([b:GB30044] == OFF)
{
    set([b:GB30044]);
}
```

ベース画面 30002

スワリフト名 Script30023 コメント B-30002,30005 画面起動時処理 データ形式 符号付き BIN16 トリガ種別 ON 中 GB40 //各種ステータス、またはパラメータを読み出します。 if([b:GB30007] == OFF) if([:w:U03-G8192] != 0) ([:w:U03-G9984] != 0)) { if(([:w:U03-G8192] != 0) ([:w:U03-G9984] != 0)) if([:b:GD31568.b0]); } set([:b:GD31562.b0]); set([:b:GD31562.b0]); } set([:b:GB30007]); }			
ゴメンド B-30002,30005 画面起動時処理 データ形式 符号付き BIN16 トリガ種別 ON 中 GB40 //各種ステータス、またはパラメータを読み出します。 if([b:GB30007] == OFF) if([w:U03-G8192] != 0) ([w:U03-G9984] != 0)) { if(([w:U03-G8192] != 0) ([w:U03-G9984] != 0)) if([b:GD31568.b0]); jelse{ set([b:GD31568.b0]); jelse{ set([b:GD31562.b0]); jelse{ set([b:GB30007]); } jelse[set([b:GB30007]); jelse[
アータ形式 村号小さらBN16 ドリガ種別 ON 中 GB40 //各種ステータス、またはパラメータを読み出します。 if([b:GB30007] == OFF) if(([w:U03-G8192] != 0) ([w:U03-G9984] != 0)) { if(([w:U03-G8192] != 0) ([w:U03-G9984] != 0)) if([b:GD31568.b0]); } set([b:GD31568.b0]); if([b:GD31562.b0]); } set([b:GB30007]); if([b:GB30007]);			
<pre>//各種ステーダス、ま/こはパラメーダを読み出します。 if([b:GB30007] == OFF) {</pre>			
<pre>if([b:GB30007] == OFF) { if(([w:U03-G8192] != 0) ([w:U03-G9984] != 0)) { set([b:GD31568.b0]); }else{ set([b:GD31562.b0]); } set([b:GB30007]); }</pre>			
<pre>{ if(([w:U03-G8192] != 0) ([w:U03-G9984] != 0)) { set([b:GD31568.b0]); }else{ set([b:GD31562.b0]); } set([b:GB30007]); }</pre>			
<pre>if(([w:003-G8192] != 0) ([w:003-G9984] != 0)) { set([b:GD31568.b0]); }else{ set([b:GD31562.b0]); } set([b:GB30007]); }</pre>			
{			
set([b:GD31568.b0]); }else{ set([b:GD31562.b0]); } set([b:GB30007]); }			
<pre>set([b:GD31562.b0]); } set([b:GB30007]); }</pre>			
set([b:GB30007]); } }			
} set([b:GB30007]); }			
set([b:GB30007]); }			
スクリノト No. 30019 スクリノト名 Script30019			
ケータ形式 符号付き BIN16 トリカ種別 OFF 中 GD31563.b0			
//谷オフジェクトを表示します。			
if([b:GB30016] == OFF)			
set([b:GB30000]);			
set([b:GB30016]);			
} フカリプト Na 20005 フカリプトタ Soviet20005			
スクリンドNo. 30003 部日ま子			
コンンド B-30002 印印衣小 データ形式			
// 谷1 ノンエンFを衣小しまり。 「…CD21526] - 0:			
[w.GD31520] = 0,			
[w.TMP0001] = 0,			
[w:TMP0004] = 0,			
[, TMP00001] = [, CD51525],			
[w.1WF0009] = 0,			
//部Pキテた言語ごとに切り換えるための設定をします			
// 叩四衣小を言語ことに切り換えるための設定をしより。 :#(「…CD62021] \ 0)			
1([w.db02021] > 0)			
$\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$			
[w:IMP0009] – [w:GD62021] – 1;			
while $([w; GD31526] < 32)$			
white([w.db31326] < 32)			
// / / / / / / / / / / / / / / / / /			
// J女 ヤタレ゙レヘンレ゙と 単単向じしる り 。 if(([w:CD40290] l= 0) && ([w:TMD0001] く [w:CD40290]))			
$\frac{1}{2}$			
u [w:GD31600] = [w:GD40291[w:TMP0001]]· //按続 ID			

```
[w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
               if(([w:GD31600] \& 0x0200) == 0)
               {
                        set([b:GB30600]); //出力ビット
                       [w:GD31601] = ([w:GD31600] & 0x0200) >> 9;
               }else{
                        set([b:GB30601]); //入力ビット
                       [w:GD31601] = ([w:GD31600] \& 0x0200) >> 9;
               }
               //機器パラメータ
               [w:TMP0004] = [w:GD31600] & 0x00FF; //機器パラメータを取得するためのオフ
セット
               if([b:GB30600] == ON)
               {
                       //出力
                       [w:TMP0005] = [w:GD40804[w:TMP0004]];
               }else{
                        //入力
                       [w:TMP0005] = [w:GD41060[w:TMP0004]];
               }
               [w:GD31604] = [w:TMP0005] - 12288;
               //I/O 点数パターン
               [w:TMP0006] = [w:GD31604] + 43; //パラメータのオフセット
               [w:TMP0007] = [w:GD41316[w:TMP0006]];
               [w:GD31605] = ([w:TMP0007] & 0x00C0) >> 6; //0:入力、1:出力、2:複合
               [w:GD31606] = ([w:TMP0007] & 0x003F) + 1; //点数
               //ユニット形名ナンバー
               [w:TMP0008] = [w:GD31604] + 44; //パラメータのオフセット
               [w:GD31607] = [w:GD41316[w:TMP0008]];
               //アラーム情報
               if([w:GD40547] != 0)
               {
                       [w:TMP0004] = 0;
                        while([w:TMP0004] < [w:GD40547])
                        Ł
                               if([w:GD40548[w:TMP0004]] == [w:GD31600])
                               ł
                                       [w:GD31602] = 1: //アラーム発生
                                       break;
                               [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
                       }
               }
               //エラー情報
               if([w:GD40032] != 0)
               {
                        [w:TMP0004] = 0;
```

while([w:TMP0004] < [w:GD40032]) ł if([w:GD40033[w:TMP0004]] == [w:GD31600]) ł [w:GD31603] = 1; //エラー発生 break; [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1; } } //表示します。 if([w:GD31603] == 1) { //エラー発生 switch([w:GD31605]) case 0: [w:GD35000[w:GD31526]] = 30030 + [w:TMP0009]; // 入力 break; case 1: [w:GD35000[w:GD31526]] = 30021 + [w:TMP0009]; 11 出力 break; case 2: [w:GD35000[w:GD31526]] = 30039 + [w:TMP0009]; // 複合 break; } [w:GD35032[w:GD31526]] = 0; [w:GD35064[w:GD31526]] = [w:GD31600] & 0x00FF; //ID [w:GD35096[w:GD31526]] = [w:GD31607]; //ユニット形名 No. }else{ if([w:GD31602] == 1) { //アラーム発生 switch([w:GD31605]) case 0: [w:GD35000[w:GD31526]] = 30027 + [w:TMP0009]; //入力 break; case 1: [w:GD35000[w:GD31526]] = 30018 + [w:TMP0009]; //出力 break; case 2: [w:GD35000[w:GD31526]] = 30036 + [w:TMP0009]; //複合 break;

		[w:GD35032[w:C	GD31526]] = 0;		
		[w:GD35064[w:C	GD31526]] = [w:0	GD31600] & 0x00FF; //ID	
		[w:GD35096[w:C	GD31526]] = [w:0	GD31607]; //ユニット形名 No.	
	}else{	· · · · · · · · · · ·			
		// 止吊 owitab/[wrCD21605])			
		switch([w:GD31)	005])		
		l case (. [w:GD35000]	[w:GD31526]] = 30024 + [w:TMP0009]	
//入力		0030 0			
			bre	eak;	
		case 1	: [w:GD35000]	[w:GD31526]] = 30015 + [w:TMP0009];	
//出力					
			bre	eak;	
//////////////////////////////////////		case 2	:: [w:GD35000]	[w:GD31526]] = 30033 + [w:IMP0009];	
// 復口			bro		
			bie	sar,	
		}			
		[w:GD35032[w:G	GD31526]] = 0;		
		[w:GD35064[w:G	GD31526]] = [w:0	GD31600] & 0x00FF; //ID	
		[w:GD35096[w:G	GD31526]] = [w:0	GD31607]; //ユニット形名 No.	
	}				
	}				
	[OD21526] - [
	[W:GD31520] - [W:	GD31526] + 1; //出 カビット			
	rst([b:GB30601]);	// 山 ハビ ノト // 入 カビット			
	//ワークエリアクリ	ア			
	[w:TMP0004] = 0;				
	fmov([w:TMP0004],[w:GD31600],5);				
}else{					
	//データがない場	合は非表示にしる	ます。		
	[w:GD35000[w:GD3	31526]] = 0xFFFF	-;		
	[w:GD35032[w:GD	31526]] = 0xFFFF	-; 		
	[w:GD35004[w:GD3	31526]] = 0xFFF	-, =.		
			,		
	[w:GD31526] = [w:	GD31526] + 1;			
	rst([b:GB30600]);	//出カビット			
	rst([b:GB30601]);	//入力ビット			
}					
}					
/////					
// トリカリゼツト					
マクリプト No	30021		スクリプトタ	Script30021	
コメント	4種フラグクリア	,	· / / / · · · · ·		
データ形式	<u> </u>	ŀ	-リガ種別	画面を閉じる時	
//各種フラグをクリ	アします。				
rst([b:GB30006]);					
rst([b:GB30007]);					

rst([b:GB30003]);			
[w:TMP0004] = 0; fmov([w:TMP0004],[w:GD31000],512); //各オブジェクトの値を初期化します。(B-30003,4) fmov([w:TMP0004],[w:GD31520],3); //カーソルの位置情報をクリアします。(B-30003,4) fmov([w:TMP0004],[w:GD31600],8); //ワークエリアをクリアします。 [w:GD32008] = 0; //カーソル位置情報クリア(B-30003,4)			
// 土 .° 二	へいよナ目にナナ		
$// \pi - n - \neg \neg \gamma \gamma \gamma \gamma$	イントワを闭しまり。		
[W:GD62001] = 0, [w:GD62004] = 0.			
[w:GD62007] = 0:			
スクリプト No.	30006	スクリプト名	Script30006
コメント	トスクロール	<i>хууг</i> н	
データ形式	 符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30004
<u>//一</u> 暫を上方向にス	スクロールします。	1 779 (2.73	11 , 35000 .
if([w:GD31525] != 0))		
{			
[w:GD315	25] = [w:GD31525] – 32;		
set([b:GB;	30000]);		
}			
スクリプト No.	30007	スクリプト名	Script30007
コメント	下スクロール		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30005
//一覧を下方向にス	 スクロールします。		
if((([w·GD31525] + 3	32) < [w:U03–G8960]) && ([w:U0	3-G8960] > 32))	
{	, 、[
{ [w:GD315	25] = [w:GD31525] + 32;	- acces], c_,,	
{ [w:GD315] set([b:GB3	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]);		
{ [w:GD315; set([b:GB3]}	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]);		
{ [w:GD315: set([b:GB3 } スクリプト No.	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010	スクリプト名	Script30010
{ [w:GD315: set([b:GB3] } スクリプト No. コメント	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示	スクリプト名	Script30010
{ [w:GD315, set([b:GB3] } スクリプト No. コメント データ形式	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16	スクリプト名 トリガ種別	Script30010 ON 中 GB30006
{ [w:GD315: set([b:GB3] } スクリプト No. コメント データ形式 //表示する詳細画頁	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16 面を決定します。	スクリプト名 トリガ種別	Script30010 ON 中 GB30006
{ [w:GD315] set([b:GB3] } スクリプト No. コメント データ形式 //表示する詳細画頁 [w:TMP0000] = [w:C	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16 面を決定します。 3D31523] & 0x00FF;	スクリプト名 トリガ種別	Script30010 ON 中 GB30006
{ [w:GD315] set([b:GB3] } スクリプト No. コメント データ形式 //表示する詳細画詞 [w:TMP0000] = [w:C	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16 面を決定します。 3D31523] & 0x00FF;	スクリプト名 トリガ種別	Script30010 ON 中 GB30006
{ [w:GD315] set([b:GB3] } スクリプト No. コメント データ形式 //表示する詳細画頁 [w:TMP0000] = [w:C if(([w:GD31524] >=	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16 面を決定します。 3D31523] & 0x00FF; 30015) && ([w:GD31524] <= 300	スクリプト名 トリガ種別 23))	Script30010 ON 中 GB30006
{ [w:GD315] set([b:GB3] } スクリプト No. コメント データ形式 //表示する詳細画頁 [w:TMP0000] = [w:C if(([w:GD31524] >= {	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16 面を決定します。 3D31523] & 0x00FF; 30015) && ([w:GD31524] <= 300	スクリプト名 トリガ種別 23))	Script30010 ON 中 GB30006
{ [w:GD315] set([b:GB3] } スクリプト No. コメント データ形式 //表示する詳細画訂 [w:TMP0000] = [w:C if(([w:GD31524] >= { //出力	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16 面を決定します。 3D31523] & 0x00FF; 30015) && ([w:GD31524] <= 300	スクリプト名 トリガ種別 23))	Script30010 ON 中 GB30006
{ [w:GD315] set([b:GB3] } スクリプト No. コメント データ形式 //表示する詳細画頁 [w:TMP0000] = [w:C if(([w:GD31524] >= { //出力 [w:GD3150]	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16 面を決定します。 3D31523] & 0x00FF; 30015) && ([w:GD31524] <= 300 37] = [w:GD40804[w:TMP0000]];	スクリプト名 トリガ種別 23)) ; //オフセット	Script30010 ON 中 GB30006
<pre>{ [w:GD315: set([b:GB: } スクリプト No. コメント データ形式 //表示する詳細画で [w:TMP0000] = [w:C if(([w:GD31524] >= { //出力 [w:GD3150 [w:TMP000</pre>	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16 面を決定します。 3031523] & 0x00FF; 30015) && ([w:GD31524] <= 300 37] = [w:GD40804[w:TMP0000]]; 01] = [w:TMP0000];	スクリプト名 トリガ種別 23)) ; //オフセット	Script30010 ON中 GB30006
{ [w:GD315] set([b:GB3] } スクリプト No. コメント データ形式 //表示する詳細画訂 [w:TMP0000] = [w:C if(([w:GD31524] >= { //出力 [w:GD3152 [w:TMP00]else{	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16 面を決定します。 3D31523] & 0x00FF; 30015) && ([w:GD31524] <= 300 37] = [w:GD40804[w:TMP0000]]; 01] = [w:TMP0000];	スクリプト名 トリガ種別 23)) ; //オフセット	Script30010 ON 中 GB30006
{ [w:GD315] set([b:GB3] } スクリプト No. コメント データ形式 //表示する詳細画[[w:TMP0000] = [w:C if(([w:GD31524] >= { //出力 [w:GD3150 [w:TMP00 }else[//入力	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16 面を決定します。 3031523] & 0x00FF; 30015) && ([w:GD31524] <= 300 37] = [w:GD40804[w:TMP0000]]; 01] = [w:TMP0000];	スクリプト名 トリガ種別 23)) //オフセット	Script30010 ON中 GB30006
{ [w:GD315] set([b:GB] } スクリプト No. コメント データ形式 //表示する詳細画訂 [w:TMP0000] = [w:C if(([w:GD31524] >= { //出力 [w:GD3150 [w:TMP00 }else{ //入力 [w:GD3150 [w:GD3150	 25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16 面を決定します。 3031523] & 0x00FF; 30015) && ([w:GD31524] <= 300 57] = [w:GD40804[w:TMP0000]]; 57] = [w:GD41060[w:TMP0000]]; 	スクリプト名 トリガ種別 23)) : //オフセット : //オフセット	Script30010 ON中 GB30006
{ [w:GD315] set([b:GB3] } スクリプト No. コメント データ形式 //表示する詳細画訂 [w:TMP0000] = [w:C if(([w:GD31524] >= { //出力 [w:GD3154] [w:TMP000] }else{ //入力 [w:GD3150 [w:TMP000]	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16 面を決定します。 3D31523] & 0x00FF; 30015) && ([w:GD31524] <= 300 37] = [w:GD40804[w:TMP0000]]; 01] = [w:TMP0000]; 37] = [w:GD41060[w:TMP0000]]; 01] = [w:TMP0000] + 0x0200;	スクリプト名 トリガ種別 23)) : //オフセット : //オフセット	Script30010 ON中 GB30006
{ [w:GD315] set([b:GB3] } スクリプト No. コメント データ形式 //表示する詳細画[[w:TMP0000] = [w:C if(([w:GD31524] >= { //出力 [w:GD3150 [w:TMP00 }else{ //入力 [w:GD3150 [w:TMP00 }	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16 面を決定します。 3D31523] & 0x00FF; 30015) && ([w:GD31524] <= 300 37] = [w:GD40804[w:TMP0000]]; 01] = [w:TMP0000]; 37] = [w:GD41060[w:TMP0000]]; 01] = [w:TMP0000] + 0x0200;	スクリプト名 トリガ種別 23)) //オフセット //オフセット	Script30010 ON中 GB30006
{ [w:GD315] set([b:GB3] } スクリプト No. コメント データ形式 //表示する詳細画訂 [w:TMP0000] = [w:C if(([w:GD31524] >= { //出力 [w:TMP000 }else{ //入力 [w:TMP00 }	<pre>25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16 面を決定します。 3D31523] & 0x00FF; 30015) && ([w:GD31524] <= 300 37] = [w:GD40804[w:TMP0000]]; 01] = [w:TMP0000];</pre>	スクリプト名 トリガ種別 23)) //オフセット //オフセット	Script30010 ON中 GB30006
{ [w:GD315] set([b:GB3] スクリプト No. コメント データ形式 //表示する詳細画詞 [w:TMP0000] = [w:C if(([w:GD31524] >= { //出力 [w:GD31524] >= { //出力 [w:GD3150 [w:TMP00 }else{ //入力 [w:GD3150 [w:TMP00 } [w:U03-G10320] = 0	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16 面を決定します。 3D31523] & 0x00FF; 30015) && ([w:GD31524] <= 300 37] = [w:GD40804[w:TMP0000]]; 01] = [w:TMP0000]; 37] = [w:GD41060[w:TMP0000]]; 01] = [w:TMP0000] + 0x0200;); //個別パラメータ読み;	スクリプト名 トリガ種別 23)) : //オフセット : //オフセット	Script30010 ON中 GB30006
{ [w:GD315: set([b:GB: } スクリプト No. コメント データ形式 //表示する詳細画[[w:TMP0000] = [w:C if(([w:GD31524] >= { //出力 [w:GD31524] >= { //出力 [w:GD3150 [w:TMP00 } else{ //入力 [w:GD3150 [w:TMP00 } [w:U03-G10320] = 0 [w:U03-G10321] = [25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16 面を決定します。 3D31523] & 0x00FF; 30015) && ([w:GD31524] <= 300 37] = [w:GD40804[w:TMP0000]]; 01] = [w:TMP0000]; 37] = [w:GD41060[w:TMP0000]]; 01] = [w:TMP0000] + 0x0200;); //個別パラメータ読み; [w:TMP0001]; //読み込みす	スクリプト名 トリガ種別 23)) : //オフセット : //オフセット 込み 対象 ID	Script30010 ON 中 GB30006
<pre>{ [w:GD315: set([b:GB: } スクリプト No. コメント データ形式 //表示する詳細画で [w:TMP0000] = [w:C if(([w:GD31524] >= { //出力 [w:GD31524] >= { //出力 [w:GD3150 [w:TMP00 }else{ //入力 [w:GD3150 [w:TMP00 }]else{ //入力 [w:GD3150 [w:TMP00]else{ //入力 [w:GD3150 [w:TMP00]else{ //入力 [w:GD3150 [w:TMP00]else{ //入力 [w:GD3150 [w:TMP00]else{ //入力 [w:GD3150 [w:TMP00]else{ //入力 [w:GD3150 [w:TMP00] = [w: [w:U03-G10320] = 0 [w:U03-G10321] = [w: [w:U03-G10321] = [w: [w: [w:U03-G10321] = [w: [w: [w:U03-G10321] = [w:</pre>	25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16 面を決定します。 3D31523] & 0x00FF; 30015) && ([w:GD31524] <= 300 37] = [w:GD40804[w:TMP0000]]; 01] = [w:TMP0000]; 37] = [w:GD41060[w:TMP0000]]; 01] = [w:TMP0000] + 0x0200;); //個別パラメータ読み; w:TMP0001]; //読み込みす	スクリプト名 トリガ種別 23)) : //オフセット : //オフセット 込み 対象 ID	Script30010 ON中 GB30006
{ [w:GD315: set([b:GB: } スクリプト No. ⊐メント データ形式 //表示する詳細画詞 [w:TMP0000] = [w:C if(([w:GD31524] >= { //出力 [w:GD31524] >= { //出力 [w:GD31524] >= { //出力 [w:TMP000 }else{ //入力 [w:GD3150 [w:TMP000 } [w:U03-G10320] = 0 [w:U03-G10321] = [//表示するベース词 owitch([w:GD25006]	<pre>25] = [w:GD31525] + 32; 30000]); 30010 B-30002 詳細画面表示 符号なし BIN16 面を決定します。 3D31523] & 0x00FF; 30015) && ([w:GD31524] <= 300 37] = [w:GD40804[w:TMP0000]]; 01] = [w:TMP0000]; 67] = [w:GD41060[w:TMP0000]]; 01] = [w:TMP0000] + 0x0200;); //個別パラメータ読み; w:TMP0001]; //読み込みず 到面を選択します。 w:GD25128]])</pre>	スクリプト名 トリガ種別 23)) : //オフセット : //オフセット 込み 対象 ID	Script30010 ON 中 GB30006

case 0x0100:	[w:GD62000] = 30006;	
	break;	
case 0x0101	[w:GD62000] = 30006	
	[abolecco] break:	
	bieak,	
0.0100		
case 0x0102:	[w:GD62000] = 30008;	
	break;	
case 0x0103:	[w:GD62000] = 30008;	
	break;	
case 0x0104:	[w:GD62000] = 30007;	
	break	
Case 0v0105	[w:GD62000] = 30007	
	break,	
0.0100		
case 0x0106:	[w:GD62000] = 30009;	
	break;	
case 0x0107:	[w:GD62000] = 30009;	
	break;	
case 0x0400:	[w:GD62000] = 30006;	
	break:	
	,	
case 0x0401	[w:GD62000] = 30006	
	[mabozooo] broak:	
	bi can,	
0000 0x0402;	[w:CD62000] - 20008	
Case 0x0402.	[w.GD02000] = 30008,	
	break;	
0.0400		
case 0x0403:	[w:GD62000] = 30008;	
	break;	
case 0x0404:	[w:GD62000] = 30007;	
	break;	
case 0x0405:	[w:GD62000] = 30007;	
	break;	
case 0x0406 [.]	[w:GD62000] = 30009	
	break:	
	bi can,	
0000 0x0407;	[w:CD62000] - 20000-	
Gase 0x0407.	[w.aduzuuu] – 30008,	
	break;	
0 0700		
case 0x0/00:	[w:GD62000] = 30006;	
	break;	
	_	
case 0x0701:	[w:GD62000] = 30006;	
	break;	

case 0x0702:	[w:GD62000] = 30008;	
	Dreak,	
case 0x0703:	[w:GD62000] = 30008; break;	
case 0x0704:	[w:GD62000] = 30007; break;	
case 0x0705:	[w:GD62000] = 30007; break;	
case 0x0706:	[w:GD62000] = 30009; break;	
case 0x0707:	[w:GD62000] = 30009; break;	
case 0x1000:	[w:GD62000] = 30010; break;	
case 0x1050:	[w:GD62000] = 30010; break;	
case 0x1200:	[w:GD62000] = 30011; break;	
case 0x1250:	[w:GD62000] = 30011; break;	
case 0x1400:	[w:GD62000] = 30012; break;	
case 0x1450:	[w:GD62000] = 30012; break;	
case 0x2000:	[w:GD62000] = 30013; break;	
case 0x2300:	[w:GD62000] = 30014; break;	
case 0x2301:	[w:GD62000] = 30014; break;	
case 0x2302:	[w:GD62000] = 30015; break;	
case 0x2303:	[w:GD62000] = 30016; break;	
case 0x2600:	[w:GD62000] = 30017; break;	

са	se 0x2900:	[w:GD62000] = 30018; break;	
ca	se 0xA000:	[w:GD62000] = 30019; break;	
са	se 0xA001:	[w:GD62000] = 30019; break;	
ca	se 0xA300:	[w:GD62000] = 30019; break;	
ca	se 0xA301:	[w:GD62000] = 30019; break;	
са	se 0xA600:	[w:GD62000] = 30019; break;	
ca	se 0xA601:	[w:GD62000] = 30019; break;	
de }	fault:	break;	
rst([b:GB300	006]);		

ベース画面 30003

スクリプト No.	30004	スクリプト名	Script30004
コメント	B-30003 画面初期化		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB40
if([b:GB30003] == 0	FF)		
{			
fmov([w:TI	MP0000],[w:GD31600],10);		
[w:TMP01]	10] = 0; //比較用のテンポラリコ	∟リアを初期化しま	す。
[w:TMP01]	11] = 0; //比較用のテンポラリコ	∟リアを初期化しま	す。
set([b:GD3	31562.b0]); //各種パラメ·	ータを取得し、部品	も表示をします。
set([b:GB3	80003]); //2 回目以降の画面表	示時には動作しな	いようにフラグを立てます。
}			
スクリプト No.	30008	スクリプト名	Script30008
コメント	スクリプト No.30003 起動		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	OFF 中 GD31563.b0
//ステータス読み出	し後、スクリプト No.30003 を起動	します。	
if([b:GB30016] == OFF)			
{			
set([b:GB30001]);			
set([b:GB30016]);			
}			
スクリプト No.	30003	スクリプト名	Script30003
コメント	B-30003 部品表示		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30001

```
//部品の表示をします。
[w:TMP0020] = 0;
while(([w:TMP0020] < [w:GD40289]) && ([w:GD40289] > 0))
       //接続 ID 取得
       [w:GD31600] = [w:GD40291[w:TMP0020]];
       [w:TMP0020] = [w:TMP0020] + 1;
       if(([w:GD31600] & 0x0200) == 0)
       ł
                set([b:GB30600]); //出力ビット
       }else{
                set([b:GB30601]); //入力ビット
       }
        //アラーム情報
       if([w:GD40547] != 0)
       {
                [w:TMP0004] = 0;
                while([w:TMP0004] < [w:GD40547])
                {
                        if([w:GD40548[w:TMP0004]] == [w:GD31600])
                        ł
                                [w:GD31602] = 1; //アラーム発生
                                break;
                        [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
               }
       }
       //エラー情報
       if([w:GD40032] != 0)
       Ł
                [w:TMP0004] = 0;
                while([w:TMP0004] < [w:GD40032])
                ł
                        if([w:GD40033[w:TMP0004]] == [w:GD31600])
                                [w:GD31603] = 1; //エラー発生
                                break;
                        [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
               }
       }
        //機器パラメータ
       [w:TMP0004] = [w:GD31600] & 0x00FF; //機器パラメータを取得するためのオフセット
       if([b:GB30600] == ON)
       {
                //出力
                [w:TMP0005] = [w:GD40804[w:TMP0004]];
                [w:TMP0012] = [w:TMP0004];
```

{

```
}else{
               //入力
               [w:TMP0005] = [w:GD41060[w:TMP0004]];
               [w:TMP0012] = [w:TMP0004] + 0x0100;
       [w:GD31604] = [w:TMP0005] - 0x3000;
       //I/O 点数パターン
       [w:TMP0006] = [w:GD31604] + 43; //パラメータのオフセット
       [w:TMP0007] = [w:GD41316[w:TMP0006]];
       [w:GD31605] = ([w:TMP0007] & 0x00C0) >> 6; //0:入力、1:出力、2:複合
       [w:GD31606] = ([w:TMP0007] & 0x003F) + 1; //点数
       //ユニット形名ナンバー
       [w:TMP0006] = [w:GD31604] + 44;
       [w:GD35130[w:TMP0012]] = [w:GD41316[w:TMP0006]];
       //ON/OFF 情報
       [w:TMP0008] = [w:GD31600] & 0x00FF;
       if([w:GD31605] == 0) //入力の場合
       ł
               [w:TMP0004] = 0;
               while([w:TMP0004] < [w:GD31606])
               Ł
                       [w:TMP0009] = [w:TMP0008] / 16;
                       [w:TMP0010] = [w:TMP0008] % 16;
                       [w:GD33020] = 0x0001;
                       [w:GD33020] = [w:GD33020] << [w:TMP0010];
                       if([w:GD31603] == 1) //異常は発生しているかをチェックします。
                              [w:GD31256[w:TMP0008]] = 3; //異常発生&入力 ON
                      }else{
                              if([w:GD31602] == 1) //アラームは発生しているかをチェックし
ます。
                              {
                                      [w:GD31256[w:TMP0008]] = 2;
                                                                    //アラーム発生&入力
ON
                              }else{
                                      [w:GD31256[w:TMP0008]] = 1;
                                                                     //正常
                              }
                      }
                      [w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1;
                       [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
               }
       }else{
               if([w:GD31605] == 1) //出力の場合
               {
                       [w:TMP0004] = 0;
                       while([w:TMP0004] < [w:GD31606])
```

	{ [w:TMP0009] = [w:TMP0008] / 16; [w:TMP0010] = [w:TMP0008] % 16;
	[w:GD33020] = 0x0001; [w:GD33020] = [w:GD33020] << [w:TMP0010];
す。	if([w:GD31603] == 1) //異常は発生しているかをチェックしま
	{ [w:GD31000[w:TMP0008]] = 3; //異常発生&出力 ON }else{
チェックします。	if([w:GD31602] == 1) //アラームは発生しているかを
発生&出力 ON	{ [w:GD31000[w:TMP0008]] = 2; $// \mathcal{P} \ni - \mathcal{L}$
	}else{ [w:GD31000[w:TMP0008]] = 1; //正常 }
	} [w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1;
}else{	[w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1; } if([w:GD31605] == 2) //複合の場合
	{ [w:TMP0004] = 0; [w:TMP0011] = [w:GD31606] / 2; //複合は、点数が半分になりま
す。 	while([w:TMP0004] < [w:TMP0011]) {
	[w:TMP0009] = [w:TMP0008] / 16; [w:TMP0010] = [w:TMP0008] % 16;
	[w:GD33020] = 0x0001; [w:GD33020] = [w:GD33020] << [w:TMP0010];
	//出力 if([w:GD31603] == 1) //異常は発生しているかをチェ
	{ [w:GD31000[w:TMP0008]] = 3; // 異常発生
&出刀 ON	}else{ if([w:GD31602] == 1) //アラームは発生して
いるかをチェックします。	$\left\{ \left[w^{\prime} \text{GD31000} \left[w^{\prime} \text{TMP0008} \right] \right] = 2 \cdot \frac{1}{2} \right\}$
アラーム発生&出力 ON	[w.GD31000[w.1MF00003]] - 2, //
正常	[w:GD31000[w:TMP0008]] = 1; //

		}	}	
		//入力 if([w:GD	31603] ==	1) //異党け発生していろかをチェ
ックしま	す。	{	51005]	
&入力 0	N) . f	[w:GD31	256[w:TMP0008]] = 3; // 異常発生
いるかを	チェックします。	}else{	if([w:GD	31602] == 1)
,			{	[w:GD31256[w:TMP0008]] = 2; //
アラーム	、発生&人力 ON		}else{	[w:GD31256[w:TMP0008]] = 1: //
正常			}	
		}		
		[w:TMP0 [w:TMP0	0008] = [v 0004] = [v	v:TMP0008] + 1; v:TMP0004] + 1;
	}			
	}			
	, rst([b:GB30600]); rst([b:GB30601]);			
	//ワークエリアクリア [w:TMP0004] = 0; fmov([w:TMP0004],[w:GD31600],5);			
}				
//カーソ if([w:GD0	/ルを表示します。 62000] == 30004)			
{	//出力 [w:GD31520] = 0; //左右 [w:GD31521] = 0; //上下 [w:GD31522] = [w:GD31520] + [w:GD [w:GD32008] = [w:GD31522];	31521]; //カーン	リル位置表	₹示
	if([w:GD31000[w:GD31522]] < 4) {			
	[w:GD31000[w:GD31522]] = }	[w:GD31	000[w:GD	31522]] + 4;
}else{	//入力 [w:GD31520] = 256; //左右 [w:GD31521] = 0; //上下 [w:GD31522] = [w:GD31520] + [w:GD	31521]:		

```
[w:GD32008] = [w:GD31522] - 256; //カーソル位置表示
       if([w:GD31000[w:GD31522]] < 4)
       ł
              [w:GD31000[w:GD31522]] = [w:GD31000[w:GD31522]] + 4;
       }
}
rst([b:GB30001]);
スクリプト No.
               30021
                                        スクリプト名
                                                     Script30021
コメント
               各種フラグクリア
データ形式
             符号付き BIN16
                                        トリガ種別
                                                     画面を閉じる時
//各種フラグをクリアします。
rst([b:GB30006]):
rst([b:GB30007]):
rst([b:GB30003]);
[w:TMP0004] = 0;
fmov([w:TMP0004],[w:GD31000],512); //各オブジェクトの値を初期化します。(B-30003,4)
fmov([w:TMP0004],[w:GD31520],3);
                                  //カーソルの位置情報をクリアします。(B-30003,4)
fmov([w:TMP0004],[w:GD31600],8);
                                   //ワークエリアをクリアします。
[w:GD32008] = 0: //カーソル位置情報クリア(B-30003.4)
//オーバーラップウィンドウを閉じます。
[w:GD62001] = 0;
[w:GD62004] = 0;
[w:GD62007] = 0;
スクリプト No.
                                                     Script30017
               30017
                                        スクリプト名
コメント
               B-30003 詳細画面表示
データ形式
               符号なし BIN16
                                        トリガ種別
                                                     ON 中 GB30002
//カーソル位置の詳細情報画面を表示します。
//仮の ID を求めます。
if([w:GD31522] < 256)
ł
       [w:TMP0000] = [w:GD31522];
                                  //出力 ID
}else{
       [w:TMP0000] = [w:GD31522] - 256; //入力 ID
ļ
if([w:GD31000[w:GD31522]] > 4) //カーソル位置にユニットが存在しているかどうかを判定します。
ł
       if([w:GD31522] < 256)
       ł
              //出力
              [w:TMP0002] = [w:TMP0000]:
              while([w:TMP0002] \ge 0)
              {
                     if([w:GD31000[w:TMP0002]] != 0)
                     {
                            //出力
                            [w:TMP0001] = 0;
                            while([w:TMP0001] < [w:GD40290]) //接続 ID 回数分繰り返します。
```

ł if([w:GD40291[w:TMP0001]] == [w:TMP0002]) //ID の判定 をします。 { set([b:GB30009]); //ID 一致フラグ break; }else{ [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1; } } //複合の出力側の場合 if([b:GB30009] == OFF) { [w:TMP0001] = 0; while([w:TMP0001] < [w:GD40290]) //接続 ID 回数分繰り 返します。 { if([w:GD40291[w:TMP0001]] == ([w:TMP0002] + 0x0200)) //ID を判定します。 { //一致した ID が複合ユニットかどうかを 判定します。 [w:TMP0010] = [w:GD41060[w:TMP0002]]; //パラメータ先頭アドレス [w:TMP0011] = [w:TMP0010] - 0x3000;[w:TMP0012] = [w:GD41359[w:TMP0011]]; if((([w:TMP0012] & 0x00C0) >> 6) == 2) ł set([b:GB30009]); //ID 一致フ ラグ set([b:GB30020]); //複合出力 フラグ break; [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1; }else{ [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1; } } } if([b:GB30009] == ON) //一致したら、ループを抜けます。 { break; ł }else{ //接続機器がない場合 break; }

```
[w:TMP0002] = [w:TMP0002] - 1;
               }
       }else{
               //入力
               [w:TMP0002] = [w:TMP0000];
               while([w:TMP0002] >= 0)
               {
                       [w:GD65535] = [w:TMP0002];
                       [w:TMP0001] = 0;
                       while([w:TMP0001] < [w:GD40290]) //接続 ID 回数分繰り返します。
                       ł
                               if([w:GD40291[w:TMP0001]] == ([w:TMP0002] + 0x0200)) //ID を判定
します。
                               {
                                       set([b:GB30009]); //ID 一致フラグ
                                       break:
                               }else{
                                       [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
                               }
                       }
                       if([b:GB30009] == ON) //一致したら、ループを抜けます。
                               break;
                       [w:TMP0002] = [w:TMP0002] - 1;
               }
       }
       //一致していた場合、画面表示します。
       if([b:GB30009] == ON)
       {
               if([w:GD31522] < 256)
               ł
                       if([b:GB30020] == OFF)
                        ł
                               //出力
                               [w:GD31567] = [w:GD40804[w:TMP0002]];
                                                                       //オフセット
                               [w:TMP0003] = [w:TMP0002];
                               [w:TMP0004] = [w:TMP0002];
                       }else{
                               //複合の場合は、入力側を参照します。
                               [w:GD31567] = [w:GD41060[w:TMP0002]];
                                                                       //オフセット
                               [w:TMP0003] = [w:TMP0002] + 0x0200;
                               [w:TMP0004] = [w:TMP0002] + 0x0100;
                       }
               }else{
                       //入力
                        [w:GD31567] = [w:GD41060[w:TMP0002]];
                                                               //オフセット
                                      105/172
                                                                          BCN-P5999-0099
```

[w:TMP0003] = [w	r:TMP0002] + 0x0200;
_w:TMP0004] = [w	:TMP0002J + 0x0100;
}	
[w:U03-G10320] = 0;	//個別パラメータ読み込み
[w:U03-G10321] = [w:TMP0)003]; //読み込み対象 ID
//表示するベース画面を選	択します。
switch([w:GD35130[w:1MP0	004]])
case 0x0100:	[w:GD62000] = 30006:
	break;
case 0x0101:	[w:GD62000] = 30006;
	break;
case 0x0102;	[w:GD62000] = 30008:
	break;
	5
case 0x0103:	[w:GD62000] = 30008;
	break;
case 0x0104:	[w:GD62000] = 30007;
	break;
	F
case 0x0105:	[w:GD62000] = 30007;
	break,
case 0x0106:	[w:GD62000] = 30009;
	break;
0.0107	
case UxU1U7:	[w:GD62000] = 30009; break:
case 0x0400:	[w:GD62000] = 30006;
	break;
0v0401	[CD62000] - 20006.
case 0x0401.	[w.GD02000] – 30000, break:
case 0x0402:	[w:GD62000] = 30008;
	break;
0000 0v0402	[w:CD62000] - 20009.
	[w.dD02000] - 30000, break:
case 0x0404:	[w:GD62000] = 30007;
	break;
Case 0v0/05.	[w:GD62000] = 30007
	break;
case 0x0406:	[w:GD62000] = 30009;
	break;

case 0x0407:	[w:GD62000] = 30009; break;
case 0x0700:	[w:GD62000] = 30006; break;
case 0x0701:	[w:GD62000] = 30006; break;
case 0x0702:	[w:GD62000] = 30008; break;
case 0x0703:	[w:GD62000] = 30008; break;
case 0x0704:	[w:GD62000] = 30007; break;
case 0x0705:	[w:GD62000] = 30007; break;
case 0x0706:	[w:GD62000] = 30009; break;
case 0x0707:	[w:GD62000] = 30009; break;
case 0x1000:	[w:GD62000] = 30010; break;
case 0x1050:	[w:GD62000] = 30010; break;
case 0x1200:	[w:GD62000] = 30011; break;
case 0x1250:	[w:GD62000] = 30011; break;
case 0x1400:	[w:GD62000] = 30012; break;
case 0x1450:	[w:GD62000] = 30012; break;
case 0x2000:	[w:GD62000] = 30013; break;
case 0x2300:	[w:GD62000] = 30014; break;
case 0x2301:	[w:GD62000] = 30014; break;

	case 0x2302:	[w:GD62000] = 30015; break;	
	case 0x2303:	[w:GD62000] = 30016; break;	
	case 0x2600:	[w:GD62000] = 30017; break;	
	case 0x2900:	[w:GD62000] = 30018; break;	
	case 0xA000:	[w:GD62000] = 30019; break;	
	case 0xA001:	[w:GD62000] = 30019; break;	
	case 0xA300:	[w:GD62000] = 30019; break;	
	case 0xA301:	[w:GD62000] = 30019; break;	
	case 0xA600:	[w:GD62000] = 30019; break;	
	case 0xA601:	[w:GD62000] = 30019; break;	
}	default:	break;	
}			
//フラグリ	セット		
rst([b:GB3	0009]);		
rst\[b:GB3 }	υυ ∠ υ] <i>)</i> ,		
rst([h:CR30002]).			
スクリプト No.	30012	スクリプト名 Script30012	
コメント	座標計算(入力) *1		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別常時	
//タッチした座標から	ら、カーソル位置を割り出し	ます。	
if((([w:TMP0120] != [w:GS654]) ([w:TMP0121] != [w:GS655])) && (([w:GS654] > Input_X) && ([w:GS655] > Input_Y)) && (([w:GS654] < Frame_X) && ([w:GS655] < Frame_Y)))			
	20] = [w:GS654]		
[w:TMP0120] = [w:GS054]; [w:TMP0121] = [w:GS655];			
if(([b:GD31	562.b0] == OFF) && ([b:GE	330001] == OFF))	
```
{
       //現在のカーソル位置を保存します。
       [w:TMP0122] = [w:GD31522];
       //X 座標
       //入力か出力で減算する値を変えます。
       //入力
       [w:TMP0123] = [w:TMP0120] - Input_X;
       [w:TMP0124] = [w:TMP0123] / Object_X;
       [w:GD31520] = (16 - ([w:TMP0124] + 1)) + 256;
       //Y 座標
       [w:TMP0125] = [w:TMP0121] - Input_Y;
       [w:TMP0126] = [w:TMP0125] / Object_Y;
       [w:GD31521] = [w:TMP0126] * 16;
       //オフセット
       [w:GD31522] = [w:GD31520] + [w:GD31521];
       //オフセットの位置が変わらなければ、部品の表示は変化しません。
       if([w:TMP0122] != [w:GD31522])
       {
              //カーソル表示
              if([w:GD31000[w:GD31522]] < 4)
              {
                      [w:GD31000[w:GD31522]] = [w:GD31000[w:GD31522]] + 4;
              }
              //カーソル消去
              if([w:GD31000[w:TMP0122]] < 4)
              {
                      [w:GD31000[w:TMP0122]] = 0;
              }else{
                      [w:GD31000[w:TMP0122]] = [w:GD31000[w:TMP0122]] - 4;
              }
       }
       }
       [w:GD32008] = [w:GD31522] - 256; //カーソル位置表示
}
スクリプト No.
                30013
                                         スクリプト名
                                                       Script30013
コメント
                カーソル表示(左移動)(入力)
データ形式
                符号付き BIN16
                                         トリガ種別
                                                       立上り GB30010
//部品表示の制御をします。
//カーソル位置を計算します。
[w:TMP0020] = [w:GD31522];
                        //前回のカーソル位置を退避します。
if([w:GD31520] == 271)
ł
       [w:GD31520] = 256;
}else{
       [w:GD31520] = [w:GD31520] + 1;
                                   109/172
```

BCN-P5999-0099

1					
[w:TMP0000] = [w:G	[w:TMP0000] = [w:GD31520];				
[w:GD31522] = [w:TM	MP0000] + [w:GD31521]; //オ	フセット			
if([w:GD31000[w:TMI ر	P0020]] >= 4)				
۱ [w:GD3100]	0[w:TMP0020]] = [w:GD31000[4;		
[w:GD3100	0[w:TMP0020]] = 0;				
} [w:GD31000[w:GD31	522]] = [w:GD31000[w:GD31522]] + 4;			
[w:GD32008] = [w:GI	D31522] – 256: //カーソル位t	置表示			
スクリプト No.	30018	スクリプト名	Script30018		
コメント	カーソル表示(右移動)(入力)		-		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30011		
//部品表示の制御を					
//カーソル位置を計 [w:TMP0020] = [w:G	算します。 D31522]; //前回のカー	ソル位置を退避し	ます。		
if([w:GD31520] == 28 {	56)				
[w:GD3152 }else{	0] = 271;				
[w:GD3152 }	0] = [w:GD31520] -1;				
[w:TMP0000] = [w:G	D31520];				
[w:GD31522] = [w:TN	MP0000] + [w:GD31521]; //オ	フセット			
if([w:GD31000[w:TMI {	P0020]] >= 4)				
[w:GD3100]else{	0[w:TMP0020]] = [w:GD31000[w:TMP0020]] -	4;		
[w:GD3100	0[w:TMP0020]] = 0;				
] [w:GD31000[w:GD31522]] = [w:GD31000[w:GD31522]] + 4;					
[w:GD32008] = [w:GD31522] – 256; //カーソル位置表示					
スクリプト No.	30022	スクリプト名	Script30022		
コメント	カーソル表示(下移動)(入力)				
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30012		
//部品表示の制御を //カーソル位置を計	<u>-</u> します。 算します。				
[w:TMP0020] = [w:G	D31522]; //前回のカー	ソル位置を退避し	ます。		
if([w:GD31521] == 24	if([w:GD31521] == 240)				

[w/CD215	21] - 0.			
[w.GD313	21] - 0,			
	21] = [w:GD31521]	l] + 16·		
}	21] - [w.db51521	IJ · 10,		
J				
[w:GD31522] = [w:C	GD31520] + [w:GD	031521]; //オ	フセット	
:f([CD21000[T]				
IT([W:GD31000[W:11	/120020]] >- 4)			
[w:GD310	00[w·TMP0020]]	= [w:GD31000	[w·TMP0020]] -	4 ·
}else{		[.,
[w:GD310	00[w:TMP0020]]	= 0;		
}				
[w:GD31000[w:GD3	1522]] = [w:GD31	000[w:GD31522	2]] + 4;	
[w:GD32008] = [w:C	GD31522] - 256;	//カーソル位	直表示	
スクリフト No.			スクリフト名	Script30036
コメント	カーソル表示(」	_移 <u>勤(人力)</u>	トロギ活型	슈 노네, CP20012
ナーダ形式	付ちりさ BINTO た ます)	トリル性別	エーク GB30013
// 即四衣小切削脚	そしより。			
//カーソル位置を言	+篁します。			
[w:TMP0020] = [w:0	GD31522];	//前回のカー	ソル位置を退避し	ます。
if([w:GD31521] == 0))			
{				
[w:GD315	21] = 240;			
}else{		1 40		
[w:GD315	21] = [w:GD31521]] - 16;		
1				
[w:GD31522] = [w:C	GD31520] + [w·GD)31521]· //オ	ファット	
[]				
if([w:GD31000[w:TMP0020]] >= 4)				
{				
[w:GD31000[w:TMP0020]] = [w:GD31000[w:TMP0020]] - 4;				
[w:GD310	00[w:TMP0020]]	= 0;		
I [w:GD31000[w:GD3	1522]] = [w:GD31	000[w·GD31522	2]] + 4·	
			•,	
[w:GD32008] = [w:C	GD31522] – 256;	//カーソル位	置表示数を減らしる	ます。
*1・「スクリプトシンボル	ノを使用していま	す。「スクリプトシ	シボル]についてに	は、「5.9.4 スクリプトシンボル」を参照して

ください。

ベース画面 30004

スクリプト No.	30004	スクリプト名	Script30004		
コメント	B-30003 画面初期化				
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB40		
if([b:GB30003] == OFF)					
{					

fmov([w:T	MP0000],[w:GD31600],10);					
[w:TMP01	10]=0; //比較用のテンポラリ:	エリアを初期化しま	ます。			
[w:TMP01	11]=0; //比較用のテンポラリ:	エリアを初期化しま	ます。			
set([b:GD:	- 31562.b0]): //各種パラメ	ータを取得し、部の	品表示をします。			
set([b:GB:	30003]): //2 回日以降の画面表	示時には動作した	ないようにフラグを立てます。			
}						
、 スクリプト Νο	30008	スクリプト名	Script30008			
<u> </u>	スクリプト No 30003 記動					
データ形式	<u> </u>	トロガ趏메	OFE th GD31563 b0			
ノーブルム	付ちりこ Dinio 」 後 っちいっ Ma 20002 たむま		0FF + GD31303.50			
	うし友、ヘンリノト NO.30003 でたらま ヽーーヽ	別しよ 9 。				
	JFF)					
1 1	22224 ¹)					
	30001]);					
set([b:GB	30016]);					
スクリノト No.		スクリノト名	Script30003			
コメント	B-30003 部品表示					
データ形式	符号なし BIN16	トリカ種別	ON 中 GB30001			
//部品の表示をしま	たす。					
[w:TMP0020] = 0;						
while(([w:TMP0020]	< [w:GD40289]) && ([w:GD4028	9] > 0))				
{						
//接続 ID	取得					
[w:GD3160	00] = [w:GD40291[w:TMP0020]];					
- [w:TMP00	20] = [w:TMP0020] + 1:					
2						
if(([w:GD3	$(1600] \& 0 \times 0200) == 0)$					
{						
L .	、 set([b:GB30600])・ //出力ビット					
Jalcal	<u>. </u>					
Jeisel	cot([b:GB30601])· // み カビット					
1						
	// パフーム情報					
if([w:GD40)54/] != 0)					
ł	r					
	[w:TMP0004] = 0;					
	while([w:TMP0004] < [w:GD4054	7])				
4	l					
	if([w:GD40548[w:TMP0	004]] == [w:GD31	600])			
	{					
	[w:GD31602]	= 1; //アラーム	発生			
	break;					
	}					
	[w:TMP0004] = [w:TMF	20004] + 1;				
1	}					
}						
ſ						
//ㅜラ*	青報					
if([w:GD4()030] I- 0)					
II([W.GD40	JUSZ] := 0)					
۱ ۱	$[\dots TMD0004] = 0$					
	[w: I MP0004] = 0;					

```
while([w:TMP0004] < [w:GD40032])
       {
                if([w:GD40033[w:TMP0004]] == [w:GD31600])
               {
                       [w:GD31603] = 1; //エラー発生
                       break;
                [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
       }
}
//機器パラメータ
[w:TMP0004] = [w:GD31600] & 0x00FF;
                                  //機器パラメータを取得するためのオフセット
if([b:GB30600] == ON)
ł
        //出力
        [w:TMP0005] = [w:GD40804[w:TMP0004]];
        [w:TMP0012] = [w:TMP0004];
}else{
        //入力
        [w:TMP0005] = [w:GD41060[w:TMP0004]];
        [w:TMP0012] = [w:TMP0004] + 0x0100;
}
[w:GD31604] = [w:TMP0005] - 0x3000;
//I/O 点数パターン
[w:TMP0006] = [w:GD31604] + 43; //パラメータのオフセット
[w:TMP0007] = [w:GD41316[w:TMP0006]];
[w:GD31605] = ([w:TMP0007] & 0x00C0) >> 6; //0:入力、1:出力、2:複合
[w:GD31606] = ([w:TMP0007] & 0x003F) + 1; //点数
//ユニット形名ナンバー
[w:TMP0006] = [w:GD31604] + 44;
[w:GD35130[w:TMP0012]] = [w:GD41316[w:TMP0006]];
//ON/OFF 情報
[w:TMP0008] = [w:GD31600] & 0x00FF;
if([w:GD31605] == 0) //入力の場合
{
        [w:TMP0004] = 0;
       while([w:TMP0004] < [w:GD31606])
                [w:TMP0009] = [w:TMP0008] / 16;
               [w:TMP0010] = [w:TMP0008] % 16;
                [w:GD33020] = 0x0001;
                [w:GD33020] = [w:GD33020] << [w:TMP0010];
               if([w:GD31603] == 1)
                                      //異常は発生しているかをチェックします。
               ł
                       [w:GD31256[w:TMP0008]] = 3;
                                                      //異常発生&入力 ON
               }else{
```

if([w:GD31602] == 1) //アラームは発生しているかをチェックし ます。 { [w:GD31256[w:TMP0008]] = 2; //アラーム発生&入力 ON }else{ [w:GD31256[w:TMP0008]] = 1; //正常 } } [w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1:[w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;} }else{ if([w:GD31605] == 1) //出力の場合 ł [w:TMP0004] = 0; while([w:TMP0004] < [w:GD31606]) Ł [w:TMP0009] = [w:TMP0008] / 16; [w:TMP0010] = [w:TMP0008] % 16; [w:GD33020] = 0x0001;[w:GD33020] = [w:GD33020] << [w:TMP0010]; if([w:GD31603] == 1) //異常は発生しているかをチェックしま す。 { [w:GD31000[w:TMP0008]] = 3; //異常発生&出力 ON }else{ if([w:GD31602] == 1) //アラームは発生しているかを チェックします。 { [w:GD31000[w:TMP0008]] = 2; //アラーム 発生&出力 ON }else{ [w:GD31000[w:TMP0008]] = 1; //正常 } } [w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1; [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1; } }else{ if([w:GD31605] == 2) //複合の場合 { [w:TMP0004] = 0; [w:TMP0011] = [w:GD31606] / 2; //複合は、点数が半分になりま す。 while([w:TMP0004] < [w:TMP0011]) Ł [w:TMP0009] = [w:TMP0008] / 16; [w:TMP0010] = [w:TMP0008] % 16;

	[w:GD33020] = 0x0001; [w:GD33020] = [w:GD33020] << [w:TMP0010];			
	//出力 if([w:GD31603] == 1) //異常は発生しているかをチェ			
	{ [w:GD31000[w:TMP0008]] = 3; //異常発生			
	}else{ if([w:GD31602] == 1) //アラームは発生して			
	{ [w:GD31000[w:TMP0008]] = 2; //			
アラーム発生&出力 ON	}else{ [w:GD31000[w:TMP0008]] = 1; //			
正常	}			
	//入力 if([w:GD31603] == 1) //異常は発生しているかをチェ			
シンCより。 & 入力 ON	{ [w:GD31256[w:TMP0008]] = 3; //異常発生			
しるかをチェックします	}else{ if([w:GD31602] == 1) //アラームは発生して			
アラーム登生& 入力 ON	{ [w:GD31256[w:TMP0008]] = 2; //			
	}else{ [w:GD31256[w:TMP0008]] = 1; //			
	}			
1	[w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1; [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;			
}				
rst([b:GB30600]); rst([b:GB30601]);				
//ワークエリアクリア [w:TMP0004] = 0; fmov([w:TMP0004],[w:GD31600],5);				
}				

```
//カーソルを表示します。
if([w:GD62000] == 30004)
ł
       //出力
       [w:GD31520] = 0; //左右
       [w:GD31521] = 0; //上下
       [w:GD31522] = [w:GD31520] + [w:GD31521];
                                  //カーソル位置表示
       [w:GD32008] = [w:GD31522];
       if([w:GD31000[w:GD31522]] < 4)
       Ł
               [w:GD31000[w:GD31522]] = [w:GD31000[w:GD31522]] + 4;
       }
}else{
       //入力
       [w:GD31520] = 256;
                              //左右
       [w:GD31521] = 0; //上下
       [w:GD31522] = [w:GD31520] + [w:GD31521];
       [w:GD32008] = [w:GD31522] - 256; //カーソル位置表示
       if([w:GD31000[w:GD31522]] < 4)
       {
               [w:GD31000[w:GD31522]] = [w:GD31000[w:GD31522]] + 4;
       }
}
rst([b:GB30001]);
スクリプト No.
                30001
                                          スクリプト名
                                                        Script30001
コメント
                カーソル表示(左移動)
データ形式
                符号付き BIN16
                                          トリガ種別
                                                         立上り GB30010
//部品表示の制御をします。
//カーソル位置の計算をします。
                        //前回のカーソル位置を退避します。
[w:TMP0020] = [w:GD31522];
if([w:GD31520] == 15)
{
       [w:GD31520] = 0;
}else{
       [w:GD31520] = [w:GD31520] + 1;
}
[w:TMP0000] = [w:GD31520];
[w:GD31522] = [w:TMP0000] + [w:GD31521]; //オフセット
if([w:GD31000[w:TMP0020]] >= 4)
ł
       [w:GD31000[w:TMP0020]] = [w:GD31000[w:TMP0020]] - 4;
}else{
       [w:GD31000[w:TMP0020]] = 0;
[w:GD31000[w:GD31522]] = [w:GD31000[w:GD31522]] + 4;
```

[w:GD32008] = [w:GD31522]; //カーソル位置表示						
スクリプト No.	30030	スクリプト名	Script30030			
コメント	カーソル表示(右移動)					
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30011			
//部品表示の制御 //カーソル位置を計 [w:TMP0020] = [w:C	//部品表示の制御をします。 //カーソル位置を計算します。 [w:TMP0020] = [w:GD31522]; //前回のカーソル位置を退避します。					
if([w:GD31520] == {	0)					
[w:GD3152	20] = 15;					
jeise([w:GD3152 }	20] = [w:GD31520] -1;					
[w:TMP0000] = [w:C	GD31520];					
[w:GD31522] = [w:T	MP0000] + [w:GD31521]; //オ	トフセット				
if([w:GD31000[w:TM {	IP0020]] >= 4)					
[w:GD3100 }else{)0[w:TMP0020]] = [w:GD31000	[w:TMP0020]] -	4;			
[w:GD3100 }	00[w:TMP0020]] = 0;					
[w:GD31000[w:GD3	1522]] = [w:GD31000[w:GD31522	2]] + 4;	1			
スクリプト No.	30031	スクリプト名	Script30031			
	カーソル表示(下移動)		+ 1 11 0 2 2 2 2 4 2			
	符号付き BIN16	トリカ種別	立上り GB30012			
// 計画表示の制御: //カーソル位置を計 [w:TMP0020] = [w:C :ff[w:CD21521] == 2	- (こより。 - 算します。 3D31522]; //前回のカー - 40)	-ソル位置を退避し	<i>、</i> ます。			
{ [w:GD31521] == 2	21] = 0.					
[w.GD31321] = 0,]else{ [w.CD31521] = [w.CD31521] + 16;						
{w.db01021] = [w.db01021] · 10,						
[w:GD31522] = [w:GD31520] + [w:GD31521]; //オフセット						
if([w:GD31000[w:TMP0020]] >= 4)						
[w:GD3100 }else{)0[w:TMP0020]] = [w:GD31000	[w:TMP0020]] –	4;			
[w:GD3100 })0[w:TMP0020]] = 0;					
[w:GD31000[w:GD3]	1522]] = [w:GD31000[w:GD31522	2]] + 4:				

[w:GD32008] = [w:GD31522]; //カーソル位置表示					
スクリプト No.	30032		スクリプト名	Script30032	
コメント	カーソル表示(上)	移動)			
データ形式	符号付き BIN16		トリガ種別	立上り GB30013	
//部品表示の制御を	をします。		·		
//カーソル位置を計 [w:TMP0020] = [w:G	算します。 D31522];	//前回のカー	ツル位置を退避し	ます。	
if([w:GD31521] == 0] { [w:GD3152 }else{ [w:GD3152 }	if([w:GD31521] == 0) { [w:GD31521] = 240; }else{ [w:GD31521] = [w:GD31521] - 16; }				
[w:GD31522] = [w:G	D31520] + [w:GD3	81521]; //才	フセット		
if([w:GD31000[w:TM {	if([w:GD31000[w:TMP0020]] >= 4) { [w:GD31000[w:TMP0020]] = [w:GD31000[w:TMP0020]] - 4; }else{ [w:GD31000[w:TMP0020]] = 0; }				
[w:GD31000[w:GD31	522]] = [w:GD310	00[w:GD31522	2]] + 4;		
スクリプト No.	30021		スクリプト名	Script30021	
コメント	各種フラグクリア				
テータ形式	符号付き BIN16		トリカ種別	画面を閉じる時	
//合種ノラクをクリン rst([b:GB30006]); rst([b:GB30007]); rst([b:GB30003]);	//各種フラグをクリアします。 rst([b:GB30006]); rst([b:GB30007]); rst([b:GB30003]);				
[w:TMP0004] = 0;					
fmov([w:TMP0004],[w:GD31000],512);	//各オブジェク	クトの値を初期化し	、ます。(B−30003,4)	
fmov([w:TMP0004],[w:GD31520],3);	// 力	ーソルの位置情報	最をクリアします。(B−30003,4)	
fmov([w:TMP0004],[w:GD31600],8);	//ワ	リークエリアをクリフ	アします。	
[w:GD32008] = 0; /	//カーソル位置情望	報クリア(B-300	003,4)		
//オーバーラップウィンドウを閉じます。 [w:GD62001] = 0; [w:GD62004] = 0; [w:GD62007] = 0;					
スクリプト No.	30017		スクリプト名	Script30017	
コメント	B-30003 詳細画	面表示			
データ形式	符号なし BIN16		トリガ種別	ON 中 GB30002	
//カーソル位置の詳	細情報画面を表え	示します。			
//仮の ID を求めま if([w:GD31522] < 25 { { [w:TMP000	す。 6) 00] = [w:GD31522]	; //出	力 ID		

Г

```
}else{
       [w:TMP0000] = [w:GD31522] - 256; //入力 ID
}
if([w:GD31000[w:GD31522]] > 4)
                            //カーソル位置にユニットが存在しているかどうかを判定します。
       if([w:GD31522] < 256)
               //出力
               [w:TMP0002] = [w:TMP0000];
               while([w:TMP0002] \ge 0)
               ł
                      if([w:GD31000[w:TMP0002]] != 0)
                      ł
                              //出力
                              [w:TMP0001] = 0;
                              while([w:TMP0001] < [w:GD40290]) //接続 ID 回数分繰り返します。
                                      if([w:GD40291[w:TMP0001]] == [w:TMP0002]) //ID の判定
をします。
                                      {
                                              set([b:GB30009]); //ID 一致フラグ
                                              break:
                                      }else{
                                              [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
                                      }
                              }
                              //複合の出力側の場合
                              if([b:GB30009] == OFF)
                                      [w:TMP0001] = 0;
                                      while([w:TMP0001] < [w:GD40290]) //接続 ID 回数分繰り
返します。
                                      {
                                              if([w:GD40291[w:TMP0001]] == ([w:TMP0002] +
0x0200)) //ID を判定します。
                                             {
                                                     //一致した ID が複合ユニットかどうかを
判定します。
                                                     [w:TMP0010]
                                                                                      =
[w:GD41060[w:TMP0002]]; //パラメータ先頭アドレス
                                                     [w:TMP0011] = [w:TMP0010] - 0x3000;
                                                     [w:TMP0012]
                                                                                      =
[w:GD41359[w:TMP0011]];
                                                     if((([w:TMP0012] & 0x00C0) >> 6) == 2)
                                                             set([b:GB30009]); //ID 一致フ
ラグ
                                                             set([b:GB30020]); //複合出力
フラグ
                                                             break;
```

ł [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1; }else{ [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1; } } } if([b:GB30009] == ON) //一致したら、ループを抜けます。 { break: }else{ //接続機器がない場合 break; } [w:TMP0002] = [w:TMP0002] - 1; } }else{ //入力 [w:TMP0002] = [w:TMP0000]; while([w:TMP0002] >= 0) { [w:GD65535] = [w:TMP0002]; [w:TMP0001] = 0; while([w:TMP0001] < [w:GD40290]) //接続 ID 回数分繰り返します。 if([w:GD40291[w:TMP0001]] == ([w:TMP0002] + 0x0200)) //ID を判定 します。 { set([b:GB30009]); //ID 一致フラグ break; }else{ [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1; } } if([b:GB30009] == ON) //一致したら、ループを抜けます。 { break; [w:TMP0002] = [w:TMP0002] - 1; } } //一致していた場合、画面表示します。 if([b:GB30009] == ON) {

```
if([w:GD31522] < 256)
{
        if([b:GB30020] == OFF)
        ł
                //出力
                [w:GD31567] = [w:GD40804[w:TMP0002]];
                                                          //オフセット
                [w:TMP0003] = [w:TMP0002];
                [w:TMP0004] = [w:TMP0002];
        }else{
                //複合の場合は、入力側を参照します。
                [w:GD31567] = [w:GD41060[w:TMP0002]]:
                                                          //オフセット
                [w:TMP0003] = [w:TMP0002] + 0x0200;
                [w:TMP0004] = [w:TMP0002] + 0x0100;
        }
}else{
        //入力
        [w:GD31567] = [w:GD41060[w:TMP0002]];
                                                 //オフセット
        [w:TMP0003] = [w:TMP0002] + 0x0200;
        [w:TMP0004] = [w:TMP0002] + 0x0100;
}
[w:U03-G10320] = 0;
                         //個別パラメータ読み込み
[w:U03-G10321] = [w:TMP0003];
                                //読み込み対象 ID
//表示するベース画面を選択します。
switch([w:GD35130[w:TMP0004]])
{
                         [w:GD62000] = 30006;
        case 0x0100:
                                         break;
                         [w:GD62000] = 30006;
        case 0x0101:
                                         break;
                         [w:GD62000] = 30008;
        case 0x0102:
                                         break;
        case 0x0103:
                         [w:GD62000] = 30008;
                                         break;
                         [w:GD62000] = 30007;
        case 0x0104:
                                         break;
        case 0x0105:
                         [w:GD62000] = 30007;
                                         break;
                         [w:GD62000] = 30009;
        case 0x0106:
                                         break;
                         [w:GD62000] = 30009;
        case 0x0107:
                                         break;
                         [w:GD62000] = 30006;
        case 0x0400:
                                         break;
```

case 0	(0401 :	[w:GD62000] = 30006;	
		break;	
case 0	(0402 :	[w:GD62000] = 30008; break;	
case 0	(0403:	[w:GD62000] = 30008; break;	
case 0x	(0404 :	[w:GD62000] = 30007; break;	
case 0	(0405:	[w:GD62000] = 30007; break;	
case 0	(0406:	[w:GD62000] = 30009; break;	
case 0	(0407 :	[w:GD62000] = 30009; break;	
case 0	(0700 :	[w:GD62000] = 30006; break;	
case 0	(0701 :	[w:GD62000] = 30006; break;	
case 0	(0702:	[w:GD62000] = 30008; break;	
case 0	(0703 :	[w:GD62000] = 30008; break;	
case 0	(0704 :	[w:GD62000] = 30007; break;	
case 0	(0705 :	[w:GD62000] = 30007; break;	
case 0	(0706 :	[w:GD62000] = 30009; break;	
case 0	(0707 :	[w:GD62000] = 30009; break;	
case 0>	(1000:	[w:GD62000] = 30010; break;	
case 0>	(1050:	[w:GD62000] = 30010; break;	
case 0	(1200:	[w:GD62000] = 30011; break;	

	case 0x1250:	[w:GD62000] = 30011; break;	
	case 0x1400:	[w:GD62000] = 30012; break;	
	case 0x1450:	[w:GD62000] = 30012; break;	
	case 0x2000:	[w:GD62000] = 30013; break;	
	case 0x2300:	[w:GD62000] = 30014; break;	
	case 0x2301:	[w:GD62000] = 30014; break;	
	case 0x2302:	[w:GD62000] = 30015; break;	
	case 0x2303:	[w:GD62000] = 30016; break;	
	case 0x2600:	[w:GD62000] = 30017; break;	
	case 0x2900:	[w:GD62000] = 30018; break;	
	case 0xA000:	[w:GD62000] = 30019; break;	
	case 0xA001:	[w:GD62000] = 30019; break;	
	case 0xA300:	[w:GD62000] = 30019; break;	
	case 0xA301:	[w:GD62000] = 30019; break;	
	case 0xA600:	[w:GD62000] = 30019; break;	
	case 0xA601:	[w:GD62000] = 30019; break;	
}	default:	break;	
1			
//フラグリセット rst([b:GB30009])・			

rst([b:GB3	0020]);					
}						
rst([b:GB30002]);						
スクリプト No.	30009	スクリプト名	Script30009			
コメント	座標計算(出力) *1					
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時			
//タッチした座標から	ら、カーソル位置を割り出します。					
if((([w:TMP0120] != Input_Y)) && (([w:GS654] <	[w:GS654]) ([w:TMP0121] != [v Frame_X) && ([w:GS655] < Fram	v:GS655])) && ((ne_Y)))	[w:GS654] > Input_X) && ([w:GS655] >			
{ [w:TMP012 [w:TMP012	20] = [w:GS654]; 21] = [w:GS655];	-				
if(([b:GD31 {	562.b0] == OFF) && ([b:GB3000	1] == OFF))				
/ [·	⁷ /現在のカーソル位置を保存しま w:TMP0122] = [w:GD31522];	きす。				
/ / [· [·	//X 座標 //入力か出力で減算する値を変えます。 //出力 [w:TMP0123] = [w:TMP0120] - Input_X; [w:TMP0124] = [w:TMP0123] / Object_X;					
/ [· [· [·	//Y 座標 [w:TMP0125] = [w:TMP0121] - Input_Y; [w:TMP0126] = [w:TMP0125] / Object_Y; [w:GD31521] = [w:TMP0126] * 16;					
[w:GD31522] = [w:GD31520] + [w	:GD31521];				
//オフセットの位置が変わらなければ、部品の表示は変化しません。 if([w:TMP0122] != [w:GD31522]) ſ						
ť	、 //カーソル表示 if([w:GD31000[w:GD31522]] < 4) {					
	[w:GD31000[w:GD31522]] = [w:GD31000[w:GD31522]] + 4; }					
	//カーソル消去 if([w:GD31000[w:TMP01 {	22]] < 4)				
	[w:GD31000[w }else{	r:TMP0122]] = 0;				
}	[w:GD31000[w }	/:TMP0122]] = [w:(GD31000[w:TMP0122]] – 4;			

}

}

[w:GD32008] = [w:GD31522]; //カーソル位置表示

*1:[スクリプトシンボル]を使用しています。[スクリプトシンボル]については、「5.9.4 スクリプトシンボル」を参照して ください。

ベース画面 30005 スクリプト No. 30023 スクリプト名 Script30023 コメント B-30002,30005 画面起動時処理 データ形式 符号付き BIN16 トリガ種別 ON中 GB40 //各種ステータス、またはパラメータを読み出します。 if([b:GB30007] == OFF) ł if(([w:U03-G8192] != 0) || ([w:U03-G9984] != 0)) { set([b:GD31568.b0]); }else{ set([b:GD31562.b0]); } set([b:GB30007]): スクリプト No. 30016 スクリプト名 Script30016 コメント スクリプト No.30015 起動 データ形式 符号付き BIN16 トリガ種別 OFF 中 GD31563.b0 //ステータス読み込み後、スクリプト No.30015 を起動します。 if([b:GB30016] == OFF) { set([b:GB30008]); set([b:GB30016]); スクリプト No. 30015 スクリプト名 Script30015 コメント B-30005 形名等 符号付き BIN16 データ形式 トリガ種別 ON 中 GB30008 //各オブジェクトを表示します。 [w:GD31526] = 0; [w:TMP0004] = 0; [w:TMP0006] = 1; [w:TMP0100] = [w:GD31529]; while([w:GD31526] < 15) Ł //接続状況を確認します。 if(([w:GD40290] != 0) && ([w:TMP0100] < [w:GD40290])) { //接続 ID [w:GD31600] = [w:GD40291[w:TMP0100]]; [w:TMP0100] = [w:TMP0100] + 1;if(([w:GD31600] & 0x0200) == 0){ set([b:GB30600]); //出力ビット [w:GD31601] = ([w:GD31600] & 0x0200) >> 9;

```
}else{
                         set([b:GB30601]); //入力ビット
                         [w:GD31601] = ([w:GD31600] \& 0x0200) >> 9;
                }
                 //オフセット
                 [w:TMP0000] = [w:GD31600] & 0x00FF;
                 if(([w:GD31600] & 0x0200) == 0)
                {
                         //出力
                         [w:TMP0001] = [w:GD40804[w:TMP0000]];
                }else{
                         //入力
                         [w:TMP0001] = [w:GD41060[w:TMP0000]];
                 }
                 [w:GD31604] = [w:TMP0001] - 12288;
                 //ユニットタイプ
                 [w:TMP0002] = [w:GD31604] + 43;
                 [w:GD31617[w:GD31526]] = ([w:GD41316[w:TMP0002]] & 0x00C0) >> 6;
                 //ユニット形名 No.
                 [w:TMP0005] = [w:GD31604] + 44;
                 [w:GD35096[w:GD31526]] = [w:GD41316[w:TMP0005]];
                //アラーム情報
                 if([w:GD40547] != 0)
                ł
                         [w:TMP0004] = 0;
                         while([w:TMP0004] < [w:GD40547])
                         ł
                                  if([w:GD40548[w:TMP0004]] == [w:GD31600])
                                          [w:GD31602] = 1; //アラーム発生
                                          if(([w:U03−G10256] != 304) && (([w:U03−G10256] < 200) ||
([w:U03-G10256] > 202)))
                                          {
                                                   [w:GD31633[w:GD31526]] = [w:U03-G10256];
                                          }else{
                                                   [w:TMP0003] = ([w:TMP0001] - 0x3000) + 39;
                                                   [w:GD31633[w:GD31526]]
                                                                                               =
[w:GD41316[w:TMP0003]];
                                          }
                                          break;
                                 [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
                         }
                }
                 //エラー情報
                 if([w:GD40032] != 0)
                {
                         [w:TMP0004] = 0;
```

while([w:TMP0004] < [w:GD40032]) if([w:GD40033[w:TMP0004]] == [w:GD31600]) Ł [w:GD31603] = 1; //エラー発生 if(([w:U03−G10256] == 304) || (([w:U03−G10256] >= 200) && ([w:U03-G10256] <= 202))) { [w:GD31633[w:GD31526]] = [w:U03-G10256]; }else{ [w:TMP0003] = ([w:TMP0001] - 0x3000) + 39:[w:GD31633[w:GD31526]] = [w:GD41316[w:TMP0003]]; } break; [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;} } //表示します。 if([w:GD31603] == 1) { [w:GD31665[w:GD31526]] = 3: //エラー発生 [w:GD35032[w:GD31526]] = [w:GD31601]; //入出力 [w:GD35064[w:GD31526]] = [w:GD31600] & 0x00FF; //ID [w:GD31649[w:GD31526]] = [w:GD31600]; [w:GD35643] = [w:GD35643] | ([w:TMP0006] << [w:GD31526]); //表示条件 }else{ if([w:GD31602] == 1) { [w:GD31665[w:GD31526]] = 2; //アラーム発生 [w:GD35032[w:GD31526]] = [w:GD31601]; //入出力 [w:GD35064[w:GD31526]] = [w:GD31600] & 0x00FF; //ID [w:GD31649[w:GD31526]] = [w:GD31600]; [w:GD35643] = [w:GD35643] | ([w:TMP0006] << [w:GD31526]); 11 表示条件 }else{ [w:GD31665[w:GD31526]] = 1; //正常 [w:GD35032[w:GD31526]] = [w:GD31601]; //入出力 [w:GD35064[w:GD31526]] = [w:GD31600] & 0x00FF; //ID [w:GD31649[w:GD31526]] = [w:GD31600]; [w:GD31633[w:GD31526]] = 0; //ステータス [w:GD35643] = [w:GD35643] | ([w:TMP0006] << [w:GD31526]);11 表示条件 } } [w:GD31526] = [w:GD31526] + 1;rst([b:GB30600]); //出力ビット rst([b:GB30601]); //入力ビット //ワークエリアクリア

	[w:TMP0004] = 0;				
	mov([w.1mF0004],[w.GD31000],.	J),			
}else{					
,	//データがない場合は非表示。				
	[w:GD31665[w:GD31526]] = 0xFF	FF;			
	[w:GD35032[w:GD31526]] = 0xFF	FF;			
	[w:GD35064[w:GD31526]] = 0xFF	FF; 			
	[w:GD35096[w:GD31526]] = 0 FF	FF; ·FF			
	[w:GD31617[w:GD31526]] = 0x7F	FF; EE.			
	[w:GD31633[w:GD31526]] = 2421	Г С , Q.			
	$[w:GD35643] = [w:GD35643]^{(v)}$	σ, ν [.] ΤΜΡ0006] << [w	·GD31526])· //表示条件		
	[w:GD31526] = [w:GD31526] + 1:				
	rst([b:GB30600]); //出力ビット				
	rst([b:GB30601]); //入力ビット				
}					
}					
//トリガリセット					
rst([b:GB30008]);					
スクリプト No.	30021	スクリプト名	Script30021		
コメント	各種フラグクリア				
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時		
//各種フラグをクリ	アします。				
rst([b:GB30006]);					
rst([b:GB30007]);					
rst([b:GB30003]);					
[w:TMP0004] = 0;					
fmov([w:TMP0004],	[w:GD31000],512); //各オブジェク	ントの値を初期化し	、ます。 (B−30003,4)		
fmov([w:TMP0004],	[w:GD31520],3); //カ	ーソルの位置情報	最をクリアします。(B−30003,4)		
fmov([w:TMP0004],	[w:GD31600],8); //ワ	ークエリアをクリフ	てします。		
[w:GD32008] = 0;	//カーソル位置情報クリア(B-300	003,4)			
//オーバーラップウ	ィンドウを閉じます。				
[w:GD62001] = 0;					
[w:GD62004] = 0;					
[w:GD62007] = 0;	00004	フトリプレク	0		
スクリフト No.	30024 	スクリノト名	Script30024		
_ コァント _ データ形式	<u> 削</u> ハーン	トリガ挿団	立 는 네 GB30014		
//一覧を上方向に1			<u><u>u</u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u><u></u></u>		
// 夏をエクパーパン if([w:GD31529] > 0)	//一見をエク回に人/リールしまり。 ;f([wcCD31520] \ 0)				
{					
[w:GD315	29] = [w:GD31529] – 15:				
set([b:GB	30008]);				
}					
スクリプト No.	30025	スクリプト名	Script30025		
コメント	次ページ				
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り GB30015		
//一覧を下方向にス	スクロールします。 				
if((([w:GD31529] + 1	if((([w:GD31529] + 15) < [w:U03–G8960]) && ([w:U03–G8960] > 15))				

L

{ [w:GD315; set([b:GB3	29] = [w:GD31529] + 15; 30008]);		
」 スクリプト No	30034	スクリプトタ	Script30034
コメント	B-30005 詳細画面表示	八/)/11	301100004
データ形式	<u>- 66666 日前日日</u> (11) 符号なし BIN16	トリガ種別	ON 中 GB30018
//表示する詳細画 [w:TMP0000] = [w:C	面を決定します GD31523] & 0x00FF;		а. •
if((([w:GD31523] & ({	0x0200) >> 8) == 0)		
//出力 [w:GD3150] }else{	67] = [w:GD40804[w:TMP0000]];	//オフセット	
//入力 [w:GD3150	67] = [w:GD41060[w:TMP0000]];	//オフセット	
/ [w:U03-G10320] = (); //個別パラメータ読み; [w:CD31523]: //読み込みす	込み tま ID	
[w.003 G10321] - [//表示するベース連 switch([w:GD35096]	wigb31523], ジア説のためのス 回面を選択します。 [wigD31528]])	<u>م</u> או	
{ case 0x01	00: [w:GD62000] = 30006; brea	ak;	
case 0x01	01: [w:GD62000] = 30006; brea	ak;	
case 0x01	02: [w:GD62000] = 30008; brea	ak;	
case 0x01	03: [w:GD62000] = 30008; brea	ak;	
case 0x01	04: [w:GD62000] = 30007; brea	ak;	
case 0x01	05: [w:GD62000] = 30007; brea	ak;	
case 0x01	06: [w:GD62000] = 30009; brea	ak;	
case 0x01	07: [w:GD62000] = 30009; brea	ak;	
case 0x04	00: [w:GD62000] = 30006; brea	ak;	
case 0x04	01: [w:GD62000] = 30006; brea	ak;	

case 0x0402:	[w:GD62000] = 30008; break;
case 0x0403:	[w:GD62000] = 30008; break;
case 0x0404:	[w:GD62000] = 30007; break;
case 0x0405:	[w:GD62000] = 30007; break;
case 0x0406:	[w:GD62000] = 30009; break;
case 0x0407:	[w:GD62000] = 30009; break;
case 0x0700:	[w:GD62000] = 30006; break;
case 0x0701:	[w:GD62000] = 30006; break;
case 0x0702:	[w:GD62000] = 30008; break;
case 0x0703:	[w:GD62000] = 30008; break;
case 0x0704:	[w:GD62000] = 30007; break;
case 0x0705:	[w:GD62000] = 30007; break;
case 0x0706:	[w:GD62000] = 30009; break;
case 0x0707:	[w:GD62000] = 30009; break;
case 0x1000:	[w:GD62000] = 30010; break;
case 0x1050:	[w:GD62000] = 30010; break;
case 0x1200:	[w:GD62000] = 30011; break;
case 0x1250:	[w:GD62000] = 30011; break;

case 0x1400:	[w:GD62000] = 30012; break;	
case 0x1450:	[w:GD62000] = 30012; break;	
case 0x2000:	[w:GD62000] = 30013; break;	
case 0x2300:	[w:GD62000] = 30014; break;	
case 0x2301:	[w:GD62000] = 30014; break;	
case 0x2302:	[w:GD62000] = 30015; break;	
case 0x2303:	[w:GD62000] = 30016; break;	
case 0x2600:	[w:GD62000] = 30017; break;	
case 0x2900:	[w:GD62000] = 30018; break;	
case 0xA000:	[w:GD62000] = 30019; break;	
case 0xA001:	[w:GD62000] = 30019; break;	
case 0xA300:	[w:GD62000] = 30019; break;	
case 0xA301:	[w:GD62000] = 30019; break;	
case 0xA600:	[w:GD62000] = 30019; break;	
case 0xA601:	[w:GD62000] = 30019; break;	
default: }	break;	
rst([b:GB30018]);		

ベース画面 30006~30019

スクリプト No.	30027	スクリプト名	Script30027	
コメント	パラメータ表示			
	101/1	70		0000

```
データ形式 符号付き BIN16
                                         トリガ種別
                                                      ON 中 GB40
if([b:GB30017] == OFF)
       //異常情報
       if([w:GD40032] != 0)
              [w:TMP0000] = 0;
              while([w:TMP0000] < [w:GD40032])
              {
                      if([w:GD40033[w:TMP0000]] == [w:U03-G10321])
                             set([b:GB30028]): //異常発生フラグ
                             break;
                      [w:TMP0000] = [w:TMP0000] + 1;
              }
       }
       if([b:GB30028] == ON)
       {
              //異常が発生している場合は、最後に読み出した設定を読み込みます。
              set([b:GD31564.b0]);
       }else{
              //異常が発生していない場合は、最新情報を読み込みます。
              set([b:Y40]);
       [w:GD31681] = 1; //処置方法の開始行を設定します。
       set([b:GB30017]);
                                         スクリプト名
スクリプト No.
                30014
                                                       Script30014
               パラメータアクセス要求指令 OFF
コメント
データ形式
                符号付き BIN16
                                        トリガ種別
                                                       ON 中 Y40
//パラメータの個別読み出し実施後の処理です。
if([w:U03-G10320] == 0)
ł
       set([b:GB30024]); //読み込みフラグ
}else{
       set([b:GB30025]); //書き込みフラグ
}
if([b:X42] == ON)
ł
              [w:GD62007] = 30004;
              rst([b:GB30024]);
              rst([b:GB30025]);
              rst([b:Y40]);
}else{
       if([b:X41] == ON)
       Ł
              rst([b:GB30024]);
              rst([b:GB30025]):
              set([b:GB30026]);
              rst([b:Y40]);
```

}				
J		°. _ _		
スクリプト No.	30026	スクリプト名	Script30026	
コメント	ユニット形名ナンバー修正			
データ形式	符号付き BIN16	トリカ種別	OFF 中 GD31565.b0	
if([b:GB30021] == 0	FF)			
{		+-		
//ユニット	形名ナンハーを 10 進に変換しま	う。 //1 の仕		
	JU = [W:GD 53629] & UXUUUF;	//IU/型	10 0 位	
	$J_1 = ([w:GD53629] & 0x00F0) > 23 = ([w:GD53629] & 0x00F0) > 23 = ([w:GD53620] & 0x0F00) > 23 = 0 = 0 = 0 = 0 = 0 = 0 = 0 = 0 = 0 = $	·> 4) ★ 10; //	100 00位	
	J2] = (([w:GD53629] & 0x0F00) > 22] = (([w:GD53629] & 0x0F00) > 22] = (([w:GD53629] & 0xE000) > 22] = (([w:GD53629] & ([w:GD53629] & ([w:GD536	<pre>// 0) ↑ 100, // \\ 12) ↓ 1000· //⁻</pre>	1000 の位	
	55] - (([w.db55029] & 0x1 000) /	/ 12) * 1000, //	1000 09 匝	
[w:GD3160	07] = [w:TMP0000] + [w:TMP000	1] + [w:TMP0002]	+ [w:TMP0003];	
set([b:GB?	80019]).			
set([b:GB?	80021])·			
}	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,			
、 スクリプト No	30037	スクリプト名	Script30037	
コメント	各種フラグクリア(詳細画面)			
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時	
//各種フラグをクリン	アします。			
rst([b:GB30006]):				
rst([b:GB30007]);				
rst([b:GB30003]);				
rst([b:GB30016]);				
rst([b:GB30017]);				
rst([b:GB30021]);				
rst([b:GB30028]);				
[w:TMP0004] = 0;				
fmov([w:TMP0004],[w:GD31000],512); //各オブジェ?	クトの値を初期化し	、ます。(B-30002)	
fmov([w:TMP0004],[w:GD31600],17); //ワークエリフ	アをクリアします。		
· · · · · ·				
	イントワを閉じます。			
[w:GD62001] = 0;				
[w:GD62004] = 0;				
[w:GD62007] = 0;	20020	っちいづいな	0 1 100000	
スクリノト No.		スクリノト名	Script30038	
ゴメント		一口七年回	ON the OD20010	
テーダ形式	付ちりさ BIN10	トリル性別		
//計神情報の衣示る	としまり。			
//ロークエリマクリュ	7			
$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = 0$				
[w.101 0004] = 0, fmov([w:TMP0004] [w:GD31600] 7).			
//アラーム情報				
if([w:GD40547] != 0)				
{				
- [w:TMP000	04] = 0;			

```
while([w:TMP0004] < [w:GD40547])
        {
                 if([w:GD40548[w:TMP0004]] == [w:GD53604])
                {
                         [w:GD31602] = 1; //アラーム発生
                         if(([w:U03-G10256] != 305) && (([w:U03-G10256] != 304) && (([w:U03-G10256] <
200) || ([w:U03-G10256] > 202))))
                         Ł
                                  [w:GD31608] = [w:U03-G10256];
                         }else{
                                  [w:GD31608] = [w:GD53624];
                         ł
                         break;
                 }
                 [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
        }
}
//エラー情報
if([w:GD40032] != 0)
        [w:TMP0004] = 0;
        while([w:TMP0004] < [w:GD40032])
        ł
                 if([w:GD40033[w:TMP0004]] == [w:GD53604])
                 {
                         [w:GD31603] = 1; //エラー発生
                         if(([w:U03−G10256] != 305) && (([w:U03−G10256] == 304) || (([w:U03−G10256] >=
200) && ([w:U03-G10256] <= 202))))
                         {
                                  [w:GD31608] = [w:U03-G10256];
                         }else{
                                  [w:GD31608] = [w:GD53624];
                         }
                         break;
                 [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
        }
}
//機器パラメータ
//I/O 点数パターン
[w:GD31605] = ([w:GD53628] & 0x00C0) >> 6; //0:入力、1:出力、2:複合
[w:GD31606] = ([w:GD53628] & 0x003F) + 1; //点数
//ON/OFF 情報
[w:TMP0008] = 0;
[w:TMP0000] = [w:GD53604] & 0x00FF;
if([w:GD31605] == 0)
                       //入力の場合
ł
        [w:TMP0004] = 0;
        while([w:TMP0004] < [w:GD31606])
```

```
[w:TMP0009] = [w:TMP0000] / 16;
               [w:TMP0010] = [w:TMP0000] % 16;
               [w:GD31682[w:TMP0008]] = [w:TMP0009];
               [w:TMP0012] = 0x0001;
               [w:GD31990[w:TMP0008]] = [w:TMP0012] << [w:TMP010];
               if([w:GD31603] == 1) //異常は発生しているかをチェックします。
               {
                      [w:GD31609[w:TMP0008]] = 3; //異常発生
               }else{
                      if([w:GD31602] == 1) //アラームは発生しているかをチェックします。
                                                           //アラーム発生
                              [w:GD31609[w:TMP0008]] = 2;
                      }else{
                              [w:GD31609[w:TMP0008]] = 1; //正常
                              [w:GD31608] = 0;
                      }
               }
               [w:TMP0000] = [w:TMP0000] + 1;
               [w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1;
               [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1:
       }
}else{
       if([w:GD31605] == 1) //出力の場合
       {
               [w:TMP0004] = 0;
               while([w:TMP0004] < [w:GD31606])
               {
                      [w:TMP0009] = [w:TMP0000] / 16;
                      [w:TMP0010] = [w:TMP0000] % 16;
                      [w:GD31682[w:TMP0008]] = [w:TMP0009] + 4096;
                      [w:TMP0012] = 0x0001:
                      [w:GD31990[w:TMP0008]] = [w:TMP0012] << [w:TMP010];
                      if([w:GD31603] == 1) //異常は発生しているかをチェックします。
                              [w:GD31609[w:TMP0008]] = 3; //異常発生
                      }else{
                              if([w:GD31602] == 1) //アラームは発生しているかをチェックし
ます。
                              ł
                                     [w:GD31609[w:TMP0008]] = 2;
                                                                   //アラーム発生
                              }else{
                                     [w:GD31609[w:TMP0008]] = 1;
                                                                   //正常
                                     [w:GD31608] = 0;
                              }
                      }
                      [w:TMP0000] = [w:TMP0000] + 1;
```

```
[w:TMP0008] = [w:TMP0008] + 1;
                     [w:TMP0004] = [w:TMP0004] + 1;
              }
       }else{
              if([w:GD31605] == 2) //複合の場合
              ł
                     [w:TMP0004] = 0;
                     [w:TMP0011] = [w:GD31606] / 2; //複合は、点数が半分になります。
                     while([w:TMP0004] < [w:TMP0011])
                             [w:TMP0009] = [w:TMP0000] / 16;
                             [w:TMP0010] = [w:TMP0000] % 16;
                             //出力
                             [w:GD31682[w:TMP0008]] = [w:TMP0009] + 4096;
                             [w:TMP0012] = 0x0001;
                             [w:GD31990[w:TMP0008]] = [w:TMP0012] << [w:TMP010];
                             if([w:GD31603] == 1) //異常は発生しているかをチェックしま
す。
                             {
                                    [w:GD31609[w:TMP0008]] = 3; //異常発生
                             }else{
                                    if([w:GD31602] == 1) //異常は発生しているかをチェ
ックします。
                                    {
                                           [w:GD31609[w:TMP0008]] = 2;
                                                                       //アラーム
発生
                                    }else{
                                           [w:GD31609[w:TMP0008]] = 1;
                                                                        //正常
                                           [w:GD31608] = 0;
                                    }
                            }
                             //入力
                             [w:GD31683[w:TMP0008]] = [w:TMP0009];
                             [w:TMP0012] = 0x0001;
                             [w:GD31991[w:TMP0008]] = [w:TMP0012] << [w:TMP010];
                             if([w:GD31603] == 1) //異常は発生しているかをチェックしま
す。
                             {
                                    [w:GD31610[w:TMP0008]] = 3; //異常発生
                             }else{
                                    if([w:GD31602] == 1) //アラームは発生しているかを
チェックします。
                                    {
                                           [w:GD31610[w:TMP0008]] = 2; //アラーム
発生
                                    }else{
                                           [w:GD31610[w:TMP0008]] = 1;
                                                                        //正常
                                           [w:GD31608] = 0;
                                    }
```

	}				
	[w:TMP0000] = [w:TMP0000] + 1				
	[w:TMP0008]	= [w:TMP0008] +	1:		
	[w:TMP0004]	= [w:TMP0004] +	1;		
	}				
]					
} 1					
1					
rst([b:GB30019]);					
スクリプト No.	30039	スクリプト名	Script30039		
コメント	パラメータ再読み込み				
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	OFF 中 GD31563.b0		
//バフメータを用読	み込みします。 ハーrヽ				
set([b:GD3	31564.b0]);				
set([b:GB3	30016]);				
}	a —				
スクリプト No.		スクリプト名	Script30040		
ゴメント		山北洋田川	04 th 0000000		
ナーダ形式 //パラメータ読み込	付方刊さ BIN 10 ユ 後 の 伽 珊 で す	トリル性加	UN 屮 GB30020		
if([w:U03-G10320] =	の仮の処理です。 == 0)				
{	0,				
set([b:GD3	31564.b0]);				
}else{					
[w:U03-G	10320] = 0;				
set([b:Y40]);					
1					
rst([b:GB30026]);					
スクリプト No.	30068	スクリプト名	Script30068		
コメント	機器パラメータ読み出し				
データ形式	_ 符号付き BIN16 の詳細想を話 ないいませ	トリガ種別	ON 中 GB30029		
//スレーノユニット0	り 詳細 情報 を 読み 出し ま う。				
//異堂情報					
if([w:GD40032] != 0))				
{	{				
[w:TMP0000] = 0;					
while([w:TMP0000] < [w:GD40032])					
if([w:GD40033[w:TMP0000]] == [w:U03-G10321])					
{					
break;					
}					
	.w:TMP0000] = [w:TMP0000] + 1	;			
}					

```
if([b:GB30028] == ON)
ł
       //異常が発生している場合は、エラーメッセージを表示します。
       [w:GD62007] = 30004;
       rst([b:GB30024]);
}else{
       //異常が発生していない場合は、最新情報を読み出します。
       [w:U03-G10320] = 0;
       [w:U03-G10321] = [w:GD53604];
       set([b:Y0040]);
}
rst([b:GB30029]);
スクリプト No.
                30069
                                         スクリプト名
                                                      Script30069
コメント
                機器パラメータ書き込み
                                        トリガ種別
データ形式
                符号付き BIN16
                                                      ON 中 GB30030
//スレーブユニットの詳細情報を書き込みます。
//異常情報
if([w:GD40032] != 0)
ł
       [w:TMP0000] = 0;
       while([w:TMP0000] < [w:GD40032])
               if([w:GD40033[w:TMP0000]] == [w:U03-G10321])
               {
                      set([b:GB30028]); //異常発生フラグ
                      break;
               ł
               [w:TMP0000] = [w:TMP0000] + 1;
       }
}
if([b:GB30028] == ON)
       //異常が発生している場合は、エラーメッセージを表示します。
       [w:GD62007] = 30004;
       rst([b:GB30025]);
}else{
       //異常が発生していない場合は、最新情報を書き込みます。
       [w:U03-G10320] = 1;
       [w:U03-G10321] = [w:GD53604];
       set([b:GD31570.b0]);
}
rst([b:GB30030]);
ベース画面 30100
```

スクリプト No.30062スクリプト名Script30062コメントB-30100 iQSS バックアップ設定一覧読み込みデータ形式符号付き BIN16トリガ種別ON 中 GB54010//プロジェクトスクリプトから、起動されます。//iQSS バックアップ設定一覧、iQSS バックアップ履歴一覧をレシピから読み込みます。

//A ドライブがアクセス可能かどうかをチェックします。 if([b:GS251.b0] == ON) {			
、 set([b:GB54016]); //レシピ No.30001 書き込みトリガ [w:GD54090] = 1; //レシピ No.30001 レコード No.			
[w:GD54004] = 1; //次データ取得フラグ }else{			
rst([b:GB54014]); //画面切換スイッチ動作条件 OFF [w:GD54006] = 32015; [w:GD62007] = 30101; }			
rst([b:GB54010]);			
スクリプト No. 30063 スクリプト名 Script30063			
コメント B-30100 レシピ書込みトリガ OFF			
データ形式 符号付き BIN16 トリガ種別 ON 中 GD54012.b4			
//レシピの書き込みトリガを OFF します。			
<pre>//フラグが立っていた場合は、次のデータを読み込みます。 if([w:GD54004] == 1) { set([b:GB54011]); }else{ rot([b:CB54014]); //画面切換スイッチ動作条件 OFF </pre>			
if([w:GD54013] == 30001)			
1 rst([b:GB54016]); //レシピ No.30001 書き込みトリガ			
jelse{ rst([b:GB54018]); //レシピ No.30002 書き込みトリガ }			
rst([b:GD54012.b4]);			
スクリプト No. 30064 スクリプト名 Script30064			
コメント B-30100 iQSS バックアッフ履歴一覧読み込み			
アーダ形式 付亏付さ BIN16 トリ刀種別 ON 甲 GB54011 (1000 いいわスい プ房田 たまれい れまま) 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11			
[w:GD54091] = 1; //レシピ No.30002 レコード No. set([b:GB54018]); //レシピ No.30002 書き込みトリガ [w:GD54004] = 0; //フラグクリア			
rst([b:GB54011]);			

ベース画面 30101

スクリプト No.	30046	スクリプト名	Script30046	
コメント	B-30101 iQSS バックアップ設5	定転送		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB54000	
//iQSS バックアップ設定一覧から、iQSS バックアップのパラメータを編集エリアへ転送します。 [w:TMP0000] = [w:GD54007] * 21;				

```
[w:GD54100[w:TMP0000]] = [w:GD54007] + 1;
bmov([w:GD54100[w:TMP0000]],[w:GD54015],20);
[w:GD54086] = [w:GD54120[w:TMP0000]];
//対象機種が指定されている場合は、対象機種、I/O No.を代入します。
if([w:GD54075] != 0)
ł
      [w:GD54016] = [w:GD54075];
                                 //対象機種
      [w:GD54030] = [w:GD54089];
                                  //I/O No.
       //対象機種が AnvWireASLINK の場合のみ、実行します。
      if([w:GD54075] == 1)
       Ł
              set([b:GD54086.b0]); //出力、入力/混合を選択するためのフラグです。
      }
}
//フォルダ番号は固定です。
[w:GD54029] = -2; //フォルダ番号自動取得
[w:GD62000] = 30102; //ベース画面切換
rst([b:GB54000]):
                                       スクリプト名
スクリプト No.
               30057
                                                    Script30057
コメント
               B-30101 データ削除
データ形式
               符号付き BIN16
                                      トリガ種別
                                                    ON中 GB54006
//iQSS バックアップ設定一覧から、指定されたデータを削除します。
//データが選択されているかをチェックします。
if([w:GD54000] != 0)
ł
      //オフセット
      [w:TMP0000] = [w:GD54007] * 21;
      //選択箇所に、データが存在しない場合、削除しません。
      if([w:GD54101[w:TMP0000]] != 0)
      {
              //データをクリアします。
              [w:TMP0002] = 0;
              fmov([w:TMP0002],[w:GD54100[w:TMP0000]],21);
              [w:GD54090] = 1: //レシピ No.30001 レコード No.
              set([b:GB54017]); //レシピ No.30001 読み出しトリガ
      }else{
              [w:GD54006] = 32012;
              [w:GD62007] = 30101;
      }
lelse
      [w:GD54006] = 32012;
      [w:GD62007] = 30101;
}
rst([b:GB54006]);
```

スクリプト No.	30051	スクリプト名	Script30051		
コメント	iQSS バックアップ/リストア使用権取得情報チェック				
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	周期 1 秒		
//定期的に使用権取得状況をチェックします。 if([w:SD1435] == [w:SD1436]) {					
else{					
rst([b:GB5 }	4004]); //iQSS バックアップ許す	可ビット OFF			
スクリプト No.	30048	スクリプト名	Script30048		
コメント	レシピトリガ OFF		: ·		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GD54012.b5		
<u>//レシピの読み出し</u>	トリガをOFFします。				
if([w:GD54013] == 3 {	0001) 4017]); //レシピ No.30001 読み 4019]); //レシピ No.30002 読み	↓出しトリガ ↓出しトリガ			
rst([b:GD54012.b5]);	00050		0.1.00050		
スクリノト No.		スクリノト名	Script30050		
	B-30101 QSS ハックアッノ則処				
テータ形式	符号付き BIN16	トリカ種別	ON 中 GB54013		
//オフセット [w:TMP0000] = [w:GD54007] * 21; //A ドライブにアクセス可能かをチェックします。 if([b:GS251.b0] == ON) {					
//ユニット if([w:GD54	//ユニット種別が 0 の場合は、設定が入っていないのでバックアップしません。 if([w:GD54101[w:TMP0000]] != 0)				
<pre>//バックアップした件数をチェックします。 //100 件を超えていた場合は、バックアップをする前にメッセージを表示します。 if([w:GD54101[w:TMP0000]] == 1) {</pre>					
},	else{				

{ [w:GD54006] = 281; }else{ [w:GD54006] = 268; } } [w:GD62007] = 30102; }else{ [w:GD54006] = 32007: [w:GD62007] = 30101; } }else{ [w:GD54006] = 32017; [w:GD62007] = 30101; } rst([b:GB54013]); スクリプト名 スクリプト No. 30052 Script30052 コメント B-30101 iQSS バックアップ前処理 2 データ形式 符号付き BIN16 トリガ種別 ON 中 GB54002 //設定された内容をシーケンサのデバイスへ転送します。 //設定名称 bmov([w:GD54102[w:TMP0000]],[w:GD54017],12); //SD1437:iQSS バックアップ/リストア対象機種/実行単位設定 [w:SD1437] = (([w:GD54116[w:TMP0000]] & 0x00FF) << 8) + ([w:GD54101[w:TMP0000]] & 0x00FF); //実行単位表示 [w:GD54016] = [w:GD54101[w:TMP0000]]; //SD1438:iQSS バックアップ/リストア対象フォルダ番号 [w:SD1438] = [w:GD54114[w:TMP0000]]; //SD1439:iQSS バックアップ/リストア対象設定(対象ユニット I/O 番号) [w:SD1439] = [w:GD54115[w:TMP0000]]; //SD1440:iQSS バックアップ/リストア対象設定(対象機器1 ASLINK:ID 番号、CC-Link:局番) [w:SD1440] = [w:GD54117[w:TMP0000]]; //SD1441:iQSS バックアップ/リストア対象設定(対象機器 2 ASLINK:未使用、CC-Link:サブ局番) [w:SD1441] = [w:GD54118[w:TMP0000]]; //SD1444:iQSS バックアップ/リストア動作設定 [w:SD1444] = [w:GD54119[w:TMP0000]]; //iQSS バックアップ使用権が取得されていれば、バックアップを開始します。 if(([b:GB54004] == ON) && ([w:SD1446] == 0x0001)) ł

```
set([b:SM1436]);
[w:GD62000] = 30103;
```

}else{

[w:GD54006] = 32006; [w:GD62007] = 30101;

rst([b:GB54002]);

}

rst([b:GB54002]);				
スクリプト No.	30059	スクリプト名	Script30059	
コメント	画面切換時処理			
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時	
//各種フラグのクリ	アをします。			
rst([b:GB54008]); rst([b:GB54009]);				
//オーバーラップウ· [w:GD62001] = 0; [w:GD62004] = 0; [w:GD62007] = 0;	ィンドウを閉じます。			

ベース画面 30102

スクリプト No.	30047		スクリプト名	Script30047
コメント	B-30102 iQSS	バックアップ設	定保存	
データ形式	符号付き BIN16		トリガ種別	ON 中 GB54001
//機器の iQSS バッ	クアップ設定をレジ	ンピに保存しま	す。	
//A ドライブにアクセ	マス可能かをチェッ	っします。		
if([b:GS251.b0] == C	DN)			
{ //++/+/+/+/	ほじきょう	74+	. + +	
// 対家機構	理か設定されてい	るかをナエック	します。	
if([w:GD54	016] != 0)			
1	//宝行畄莅太弧宁	リナいスかエー	- ックレキオ	
/	⑦ 実1] 単位で設た ƒ(「ュュ::CD54031] != (ບເບເລກາ ກ ຸງ ທ	ニックしより。	
{	[[w.db04031] := (<i>J</i>)		
l	//局番.	局サブに正し	い値が入っているか	いをチェックします。
	if(([w:GD	54031] == 1)	(([w:GD54031]	== 2 & ([w:GD54032] >= 0))
(([w:GD54031] >= 3)	&& (([w:GD54032	2] >= 0) && ([w	:GD54033] >= 0))))	
	{			
		//全てのチェ	ックが OK なら、レ	シピに保存します。
		[w:TMP0000]	= ([w:GD54015] -	1) * 21;
		bmov([w:GD5	4015],[w:GD54100[[w:TMP0000]],20);
		[w:GD54120[v	v:TMP0000]] = [w:0	GD54086];
		[w:GD54090]	= 1; //レシピ No.	30001 レコード No.
		set([b:GB540	17]); //レシピ No.	30001 読み出しトリガ
) i f			
	jeise{	[CD54006]	- 22011.	
		[w:GD54006]	- 32011; - 20101;	
	1	[w.GD02007]	- 30101,	
}.	, else{			
J.	[w·GD54	0.06] = 32011		
	[w:GD620	[007] = 30101:		
}	-	- ,		
}else{				

	[w:GD54006] = 32009;		
	. [w:GD62007] = 30101;		
) i f	}			
}else{		2 - 00017		
	[w:GD5400	J6] = 32017;		
1	[w:GD6200	J/] = 30101;		
} rat([b,CDF	54001]).			
マクリプト	No.	30067	スクリプトタ	Script30067
<u> </u>	NO.	B-30102 レシピトリガ OFF	入力力1-11	Script30007
ゴノント	. †		トリガ麺別	ON 中 GD54012 b5
<u>الطار (</u>	<u>へ</u> D 読み出し	- 13 ち 13 と Bin 10 トリガを OFF ます		
rst([h·GB!	54017])· ∕	//レシピ No 30001 読み出しトリナ	ĩ	
	, /		,	
[w:GD540	06] = 3201	6		
[w:GD620	00] = 3010	0,)1·		
[0,] 0010	•••		
rst([b:GD5	54012.b5]);			
スクリプト	No.	30054	スクリプト名	Script30054
コメント		B-30102 コメント表示制御		•
データ形式	式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時
//CC-Lin	kとASLIN	IK でコメントを切り換えます。		
switch([w:	GD54016])		
{				
	//ASLINK			
	case 1: [w:GD54035] = 226; //ID	or 局	
		[w:GD54036] = 232;	//全 ID or 刍	全局
		[w:GD54037] = 233;	//ID 指定 or	r 局指定
		[w:GD54038] = 285;	//なし or 局	サブ
		[w:GD54039] = 0; //な	し or 局サブ指定	
		break;		
,	//CC-Linł	ς		
	case 2: [w:GD54035] = 225; //ID	or 局	
		[w:GD54036] = 242;	//全 ID or 刍	
		[w:GD54037] = 243;	//ID 指定 or	r 局指定
		[w:GD54038] = 227;	//なし or 局	う サブ
		[w:GD54039] = 244;	//なし or 局	サブ指定
		break;		
	//その他			
	default: [w:GD54035] = 0; //ID or 局		
		[w:GD54036] = 0; //全	ID or 全局	
		[w:GD54037] = 0; 77D		
		$[w:GD54038] = 0; //7a^{2}$	しor 向サノ	
		$[w:GD54039] = 0; //7a^{2}$	し or 局サノ指定	
1		break;		
ノクロプロ	No	20052	フカリプレタ	Soviet20052
	110.	20003 R_20102 礼山市和中	ヘフリノト石	ScriptS0035
ゴノノト	†	D 30102 八山刀刊化 な号付き RIN16	시기권에	立上山/立下山 6054096 52
ノ ノルシュ	-6	טואום סנין כי עין	「ノノノ「生力」	
//AnyWireASLINK 時に、ユニットタイプによって 9 ビット目を OFF/ON します。

if([b:GD54086.b2] == ON)

[w:GD54032] = [w:GD54032] | 0x0200; //入力/混合

}else{

ł

[w:GD54032] = [w:GD54032] & 0x00FF; //出力

スクリプト No.	30055	スクリプト名	Script30055			
コメント	B-30103,30106 画面起動時動	作				
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB40			
//画面起動時に各種	重設定を行います。					
//画面表示時のみ;	起動します。					
if([b:GB54008] == 0	FF)					
{						
//バックア	ップ実施日時					
[w:GD5404	10] = [w:GS650];					
[w:GD5404	1] = [w:GS651];					
[w:GD5404	42] = [w:GS652];					
set([b:GB5	54008]);					
<u>}</u> フカリプト No	20060	マカリプトタ	Soviet20060			
<u> </u>	8-30103 正堂終了	ヘッシントロ	Script30000			
<u></u> データ形式	2 00100 亚帛科 J 符号付き BIN16	トリガ種別	立 FU SM1437			
//iQSS バックアップ	完了後 結果をレシピに保存しま					
//ASLINK または C //ただし、専用画面 if([w:GD54075] == 0	C-Link のどちらかが 100 件を超 として作成していた場合は動作し)	えていた場合、一 .ません。	番古いバックアップ履歴を削除します。			
{						
if(([w:GD5، ر	4087] == 100) && (([w:SD1437] &	• 0x00FF) == 1))				
۱ ۲	M TMP0001] - 0.					
L [w:TMP0003] = 0;					
L	//全履歴から ASI INK の履歴をね	金玄します。				
, ,	/ 生履症がられていての腹症です。 while([w:TMP0001] <= 199)	大永しの 7 。				
{						
、 [w:TMP0002] = [w:TMP0001] * 27; //オフセット if([w:GD56201[w:TMP0002]] == 1)						
	{					
[w:TMP0003] = [w:TMP0003] + 1; if([w:TMP0003] == 100)						
{ //履歴が 100 件目に来たらループを抜ける break:						
	}	,				
	}					
	[w:TMP0001] = [w:TMP0	0001] + 1;				
}						

```
[w:TMP0004] = 0;
        fmov([w:TMP0004],[w:GD56200[w:TMP0002]],27);
        //削除した箇所より後ろのデータを前詰めにします。
       while([w:TMP0001] < 199)
       {
                [w:TMP0002] = [w:TMP0001] * 27; //オフセット
                [w:TMP0005] = ([w:TMP0001] + 1) * 27;//コピー先オフセット
               bmov([w:GD56200[w:TMP0005]],[w:GD56200[w:TMP0002]],27);
               [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
       }
}else{
        if(([w:GD54088] == 100) && (([w:SD1437] & 0x00FF) == 2))
       ł
               [w:TMP0001] = 0;
               [w:TMP0003] = 0;
               //全履歴から CC-Link の履歴を検索します。
               while([w:TMP0001] <= 199)
                        [w:TMP0002] = [w:TMP0001] * 27:
                                                       //オフセット
                       if([w:GD56201[w:TMP0002]] == 2)
                               [w:TMP0003] = [w:TMP0003] + 1;
                               if([w:TMP0003] == 100)
                               ł
                                       //履歴が100件目に来たらループを抜けます。
                                       break;
                               }
                       [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
               }
               [w:TMP0004] = 0:
               fmov([w:TMP0004],[w:GD56200[w:TMP0002]],27);
               //削除した箇所より後ろのデータを前詰めにします。
               while([w:TMP0001] < 199)
                       [w:TMP0002] = [w:TMP0001] * 27;
                                                       //オフセット
                       [w:TMP0005] = ([w:TMP0001] + 1) * 27://コピー先オフセット
                       bmov([w:GD56200[w:TMP0005]],[w:GD56200[w:TMP0002]],27);
                       [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
               }
       }
}
```

}

```
if(([w:GD54075] == 1) || ([w:GD54075] == 2))
ł
       //ASLINK or CC-Link 専用画面
       [w:TMP0001] = 99;
}else{
       //汎用画面
       [w:TMP0001] = 199;
ł
//iQSS バックアップの結果を降順に格納します。
while([w:TMP0001] > 0)
       [w:TMP0000] = [w:TMP0001] * 27;
       [w:TMP0002] = ([w:TMP0001] - 1) * 27;
       bmov([w:GD56200[w:TMP0002]],[w:GD56200[w:TMP0000]],27);
       [w:GD56200[w:TMP0000]] = [w:TMP0001] + 1;
       [w:TMP0001] = [w:TMP0001] - 1;
}
//No.
[w:GD56200] = 1;
//SD1437:iQSS バックアップ/リストア対象機種/実行単位設定
[w:GD56201] = [w:SD1437] & 0x00FF;
[w:GD56216] = ([w:SD1437] & 0xFF00) >> 8;
//設定名称
bmov([w:GD54017],[w:GD56202],12);
//SD1451iQSS:バックアップフォルダ番号
[w:GD56214] = [w:SD1451];
//SD1439:iQSS バックアップ/リストア対象設定(対象ユニット I/O 番号)
[w:GD56215] = [w:SD1439];
//SD1440:iQSS バックアップ/リストア対象設定(対象機器 1 ASLINK:ID 番号、CC-Link:局番)
[w:GD56217] = [w:SD1440];
//SD1441:iQSS バックアップ/リストア対象設定(対象機器 2 ASLINK:未使用、CC-Link:サブ局番)
[w:GD56218] = [w:SD1441];
//SD1444:iQSS バックアップ/リストア動作設定
[w:GD56219] = [w:SD1444];
//iQSS バックアップ実施日時
[w:GD56220] = [w:GD54040];
[w:GD56221] = [w:GD54041];
[w:GD56222] = [w:GD54042];
//SD1447:iQSS バックアップ/リストア対象機器数
[w:GD56223] = [w:SD1447];
```

```
//SD1448:iQSS バックアップ/リストア正常完了機器数
[w:GD56224] = [w:SD1448];
//SD1449:iQSS バックアップ/リストア異常完了機器数
[w:GD56225] = [w:SD1449];
//iQSS バックアップ件数
if([w:GD56201] == 1)
ł
      //AnyWireASLINK
      if([w:GD54087] >= 100)
      {
              [w:GD54087] = 100;
      }else{
              [w:GD54087] = [w:GD54087] + 1;
      }
}else{
      //CC-LINK
      if([w:GD54088] >= 100)
       Ł
              [w:GD54088] = 100;
      }else{
              [w:GD54088] = [w:GD54088] + 1;
      }
}
//レシピへ保存します
[w:GD54091] = 1; //レシピ No.30002 レコード No.
set([b:GB54019]); //レシピ No.30002 読み出しトリガ
//中断したかどうかで、メッセージを変えます。
if([b:SM1442] == ON)
Ł
      [w:GD54006] = 32002; //バックアップ中断メッセージ
}else{
      [w:GD54006] = 32000; //バックアップ成功メッセージ
ł
[w:GD62007] = 30101;//通知ダイアログ
スクリプト No.
               30043
                                       スクリプト名
                                                    Script30043
コメント
               B-30103 異常終了
データ形式
              符号付き BIN16
                                      トリガ種別
                                                    ON 中 SM1438
//iQSS バックアップ完了後、結果をレシピに保存します。
if([b:GB54009] == OFF)
ł
      //フォルダが作成されない場合は、履歴に残しません。
      if(([w:SD1447] != 0) && ([w:SD1448] != 0))
      {
              //ASLINK または CC-Link のどちらかが 100 件を超えていた場合、一番古いバックアップ
履歴を削除します。
              //ただし、専用画面として作成していた場合は動作しません。
              if([w:GD54075] == 0)
              {
                     if(([w:GD54087] == 100) && (([w:SD1437] & 0x00FF) == 1))
```

```
ł
                               [w:TMP0001] = 0;
                               [w:TMP0003] = 0;
                               //全履歴から ASLINK の履歴を検索します。
                               while([w:TMP0001] <= 199)
                                       [w:TMP0002] = [w:TMP0001] * 27;
                                                                       //オフセット
                                       if([w:GD56201[w:TMP0002]] == 1)
                                       ł
                                               [w:TMP0003] = [w:TMP0003] + 1;
                                               if([w:TMP0003] == 100)
                                               ł
                                                       //履歴が 100 件目に来たらループを抜け
ます。
                                                       break;
                                               }
                                       [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
                               }
                               [w:TMP0004] = 0;
                               fmov([w:TMP0004],[w:GD56200[w:TMP0002]],27);
                               //削除した箇所より後ろのデータを前詰めにします。
                               while([w:TMP0001] < 199)
                                       [w:TMP0002] = [w:TMP0001] * 27;
                                                                     //オフセット
                                       [w:TMP0005] = ([w:TMP0001] + 1) * 27;//コピー先オフセット
       bmov([w:GD56200[w:TMP0005]],[w:GD56200[w:TMP0002]],27);
                                       [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
                               }
                       }else{
                               if(([w:GD54088] == 100) && (([w:SD1437] & 0x00FF) == 2))
                               {
                                       [w:TMP0001] = 0;
                                       [w:TMP0003] = 0;
                                       //全履歴から CC-Link の履歴を検索します。
                                       while([w:TMP0001] <= 199)
                                       {
                                               [w:TMP0002] = [w:TMP0001] * 27;
                                                                               //オフセット
                                               if([w:GD56201[w:TMP0002]] == 2)
                                               Ł
                                                       [w:TMP0003] = [w:TMP0003] + 1;
                                                       if([w:TMP0003] == 100)
                                                               //履歴が 100 件目に来たらル
ープを抜けます。
                                                               break;
                                                       }
```

```
[w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
                                       }
                                       [w:TMP0004] = 0;
                                       fmov([w:TMP0004],[w:GD56200[w:TMP0002]],27);
                                       //削除した箇所より後ろのデータを前詰めにします。
                                       while([w:TMP0001] < 199)
                                       {
                                               [w:TMP0002] = [w:TMP0001] * 27; //オフセット
                                               [w:TMP0005] = ([w:TMP0001] + 1) * 27://コピー先
オフセット
       bmov([w:GD56200[w:TMP0005]],[w:GD56200[w:TMP0002]],27);
                                               [w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 1;
                                       }
                               }
                       }
               }
               //オフセット算出
               if(([w:GD54075] == 1) || ([w:GD54075] == 2))
               {
                       //ASLINK or CC-Link 専用画面
                       [w:TMP0001] = 99;
               }else{
                       //汎用画面
                       [w:TMP0001] = 199;
               }
               //iQSS バックアップの結果を降順に格納します。
               while([w:TMP0001] > 0)
               {
                       [w:TMP0000] = [w:TMP0001] * 27;
                       [w:TMP0002] = ([w:TMP0001] - 1) * 27;
                        bmov([w:GD56200[w:TMP0002]],[w:GD56200[w:TMP0000]],27);
                        [w:GD56200[w:TMP0000]] = [w:TMP0001] + 1;
                       [w:TMP0001] = [w:TMP0001] - 1;
               }
               //No.
               [w:GD56200] = 1;
               //SD1437:iQSS バックアップ/リストア対象機種/実行単位設定
               [w:GD56201] = [w:SD1437] & 0x00FF;
               [w:GD56216] = ([w:SD1437] & 0xFF00) >> 8;
               //設定名称
               bmov([w:GD54017],[w:GD56202],12);
```

```
//SD1451:iQSS バックアップフォルダ番号
              [w:GD56214] = [w:SD1451];
              //SD1439:iQSS バックアップ/リストア対象設定(対象ユニット I/O 番号)
              [w:GD56215] = [w:SD1439];
              //SD1440:iQSS バックアップ/リストア対象設定(対象機器 1 ASLINK: ID 番号、CC-Link:
局番)
              [w:GD56217] = [w:SD1440];
              //SD1441:iQSS バックアップ/リストア対象設定(対象機器 2 ASLINK:未使用、CC-Link:
サブ局番)
              [w:GD56218] = [w:SD1441];
              //SD1444:iQSS バックアップ/リストア動作設定
              [w:GD56219] = [w:SD1444];
              //iQSS バックアップ実施日時
              [w:GD56220] = [w:GD54040];
              [w:GD56221] = [w:GD54041];
              [w:GD56222] = [w:GD54042];
              //SD1447:iQSS バックアップ/リストア対象機器数
              [w:GD56223] = [w:SD1447]:
              //SD1448:iQSS バックアップ/リストア正常完了機器数
              [w:GD56224] = [w:SD1448];
              //SD1449:iQSS バックアップ/リストア異常完了機器数
              [w:GD56225] = [w:SD1449];
              //iQSS バックアップ件数
              if([w:GD56201] == 1)
              {
                      //AnyWireASLINK
                      if([w:GD54087] >= 100)
                      {
                             [w:GD54087] = 100;
                      }else{
                             [w:GD54087] = [w:GD54087] + 1;
                      }
              }else{
                      //CC-Link
                      if([w:GD54088] >= 100)
                      {
                             [w:GD54088] = 100;
                      }else{
                             [w:GD54088] = [w:GD54088] + 1;
                      }
              }
              //レシピへ保存します。
              [w:GD54091] = 1; //レシピ No.30002 レコード No.
              set([b:GB54019]); //レシピ No.30002 読み出しトリガ
```

	}						
	if([w:SD1452] != 0)						
	t i r	if([w:SD1452] == 16894)					
	l	[w:GD54006] = 32001; //バックアップ失敗メッセージ [w:GD62007] = 30101;//通知ダイアログ					
	}	else{ [w:GD54 [w:GD62	[w:GD54006] = [w:SD1452]; //バックアップ失敗メッセージ [w:GD62007] = 30101;//通知ダイアログ				
	} }else{	F([w:SD1453] I= 0)					
	{	\[w.3D1433] := 0)	1				
		[w:GD54) [w:GD62)	006] = [w:SD14 007] = 30101;//	53]; //バックアッ: /通知ダイアログ	プ失敗メッセージ		
	}	else{ [w:GD54	006] = 32001; /	//バックアップ失敗	ダメッセージ		
	}	[w:GD620	007] = 30101;//	/通知ダイアログ			
	}						
}	set([b:GB5	5 4009]);					
スクリプト	· No.	30048		スクリプト名	Script30048		
コメント		レシピトリガ OFF					
データ形	式	符号付き BIN16		トリガ種別	ON 中 GD54012.b5		
//レシピ(の読み出し	トリカを OFF しま	す。				
if([w:GD5	4013] == 3	0001)					
1	rst([b:GB5	4017]); //レシピ	No.30001 読み	・出しトリガ			
}else{	rst([b:GB5	4019]): //レシピ	No.30002 読み	・出しトリガ			
}							
rst([b:GD	54012.b5]):						
スクリプト	· No.	30059		スクリプト名	Script30059		
コメント		画面切換時処理					
データ形	式	符号付き BIN16		トリガ種別	画面を閉じる時		
//各種フ	ラグのクリ	アをします。					
rst([b:GB rst([b:GB	54008]); 54009]);						
	 		_				
	ーフッフウ 011 - 0	ィントワを闭します	0				
[w:GD620	01] – U; 04] = 0·						
[w:GD620)07] = 0;						
スクリプト	· No.	30065		スクリプト名	Script30065		
コメント		B-30103, 30106	iQSS バックア・	ップ/リストア中止	u •		

データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB54002
//iQSS バックアップ	、または、iQSS リストアを中断し	ます。	
set([b:SM1442]); /	//iQSS バックアップ/リストア中止	要求	

rst([b:GB54002]);

スクリプト No.	30056	スクリプト名	Script30056				
コメント	B-30104 iQSS リストア設定確	認					
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB54005				
//iQSS バックアップ	の内容を確認します。						
[w:TMP0000] = ([w:0	GD54008] * 27) + [w:GD54003];						
bmov([w:GD56200[v	/:TMP0000]],[w:GD54043],20);						
[w:GD62000] = 3010	95;						
rst([b:GB54005]);							
スクリプト No.	30058	スクリプト名	Script30058				
コメント	B-30104 データ削除						
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB54006				
//iQSS バックアップ	履歴一覧から、指定されたデー	タを削除後、一覧を	を前詰めにします。				
//全件削除、または	指定範囲の削除かをチェックしる	ます。					
if([b:GB54012] == 0	FF)						
{							
//データカ	「選択されているかをチェックしま	す。					
if([w:GD54	002] != 0)						
{							
/	//オフセット						
[w:TMP0000] = ([w:GD54008] * 2	27) + [w:GD54003];	,				
/	//コピー元のオフセット						
[w:TMP0001] = (([w:GD54008] +	1) * 27) + [w:GD54	4003];				
/	//選択した箇所にバックアップデータがない場合は、処理しません。						
if([w:GD56201[w:TMP0000]] != 0)							
{							
	//バックアップ件数を洞	じらします 。					
	if(([w:GD56223[w:TMP0	0000]] != 0)	&& ([w:GD56223[w:TMP0000]] ==				
[w:GD56224[w:TMP	0000]]))						
	{						
	if([w:GD56201 {	[w:TMP0000]] ==	1)				
	//A	nvWireASLINK					
	if([w	/:GD54087] > 0)					
	{						
	ť	[w:GD54087]	= [w:GD54087] – 1:				
	lelse	e{					
	Joiot	[w:GD54087]	= 0:				
	}		· ·				
	}else{						
	//0	C-I INK					
	1						
	l						

[w:GD54088] = [w:GD54088] - 1;}else{ [w:GD54088] = 0; } } } //処理を繰り返す回数を算出します。 [w:TMP0003] = [w:TMP0000] / 27; if(([w:GD54075] == 1) || ([w:GD54075] == 2)) //ASLINK or CC-Link 専用画面 [w:TMP0002] = 99; }else{ //汎用画面 [w:TMP0002] = 199; } while([w:TMP0003] <= [w:TMP0002]) ł if([w:TMP0003] != [w:TMP0002]) { //データを上書きします。 bmov([w:GD56200[w:TMP0001]],[w:GD56200[w:TMP0000]],27); //No.は現在のNo.に合わせます。ただし、No.が0以下のとき は0で固定とします。 if([w:GD56200[w:TMP0000]] > 0) ł [w:GD56200[w:TMP0000]] = [w:GD56200[w:TMP0000]] - 1; }else{ [w:GD56200[w:TMP0000]] = 0; } //オフセットを加算します。 [w:TMP0000] = [w:TMP0000] + 27;[w:TMP0001] = [w:TMP0001] + 27; //カウントを加算します。 [w:TMP0003] = [w:TMP0003] + 1; }else{ //最後のデータは0にします。 [w:TMP0004] = 0;if(([w:GD54075] == 1) || ([w:GD54075] == 2)) { //ASLINK or CC-Link 専用画面 fmov([w:TMP0004],[w:GD58873],27); }else{ //汎用画面 fmov([w:TMP0004],[w:GD61573],27); } [w:TMP0000] = [w:TMP0000] + 27;

//カウントを加算します。 [w:TMP0003] = [w:TMP0003] + 1; } } //レシピへ保存します。 [w:GD54091] = 1; //レシピ No.30002 レコード No. set([b:GB54019]): //レシピ No.30002 読み出しトリガ }else{ [w:GD54006] = 32012; [w:GD62007] = 30101; } }else{ [w:GD54006] = 32012; [w:GD62007] = 30101; } }else{ //全件削除 [w:TMP0000] = 0; fmov([w:TMP0000],[w:GD56200],5400); //バックアップ件数クリア //AnyWireASLINK [w:GD54087] = 0; //CC-Link [w:GD54088] = 0; //レシピへ保存します。 [w:GD54091] = 1: //レシピ No.30002 レコード No. set([b:GB54019]); //レシピ No.30002 読み出しトリガ } rst([b:GB54006]); スクリプト No. スクリプト名 30048 Script30048 コメント レシピトリガ OFF データ形式 符号付き BIN16 トリガ種別 ON 中 GD54012.b5 //レシピの読み出しトリガを OFF します。 if([w:GD54013] == 30001) ł rst([b:GB54017]): //レシピ No.30001 読み出しトリガ }else{ rst([b:GB54019]); //レシピ No.30002 読み出しトリガ } rst([b:GD54012.b5]); スクリプト No. 30061 スクリプト名 Script30061 コメント B-30104 リストア前処理 データ形式 符号付き BIN16 トリガ種別 ON 中 GB54002 //設定された内容をシーケンサのデバイスへ転送します。

//オフセ [w:TMP0	ット 000] = ([v	v:GD54008] * 27) + [w:GD54003];
//対象榜 if([w:GD5 {	幾種が 0 <i>0</i> 56201[w:T	D場合は、設定が入っていないのでリストアしません。 MP0000]] != 0)
ſ	//正常終 if(([w:GD {	冬了していないバックアップからのリストアは不可とします。 956223[w:TMP0000]] != 0) && ([w:GD56223[w:TMP0000]] == [w:GD56224[w:TMP0000]]))
		//設定名称 bmov([w:GD56202[w:TMP0000]],[w:GD54045],24);
		//対象機器コメント表示 [w:GD54016] = [w:GD56201[w:TMP0000]];
0x00FF);		//SD1437:iQSS バックアップ/リストア対象機種/実行単位設定 [w:SD1437] = (([w:GD56216[w:TMP0000]] & 0x00FF) << 8) + ([w:GD56201[w:TMP0000]] &
		//SD1438:iQSS バックアップ/リストア対象フォルダ番号 [w:SD1438] = [w:GD56214[w:TMP0000]];
		//SD1439:iQSS バックアップ/リストア対象設定(対象ユニット I/O 番号) [w:SD1439] = [w:GD56215[w:TMP0000]];
局番)		//SD1440:iQSS バックアップ/リストア対象設定(対象機器 1 ASLINK:ID 番号、CC-Link:
		[w:SD1440] = [w:GD56217[w:TMP0000]];
サブ局番	F)	//SD1441:iQSS バックアップ/リストア対象設定(対象機器 2 ASLINK:未使用、CC-Link:
		[w:SD1441] = [w:GD56218[w:TMP0000]];
		//SD1444:iQSS バックアップ/リストア動作設定 [w:SD1444] = [w:GD56219[w:TMP0000]];
		//iQSS バックアップ使用権が取得されていれば、バックアップを開始します。 if(([b:GB54004] == ON) && ([w:SD1446] == 0x0001)) {
		set([b:SM1439]); [w:GD62000] = 30106;
		jelse{ [w:GD54006] = 32006; [w:GD62007] = 30101;
		}
	}else{	
		[w:GD54006] = 32013;
	_	[w:GD62007] = 30101;
) i f	}	
}else{	[w:GD54	006] = 32008.
	[w:GD62	007] = 30101;
}		

rst([b:GB54002]);			
スクリプト No.	30051	スクリプト名	Script30051
コメント	iQSS バックアップ/リストア使用	権取得情報チェッ	ク
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	周期 1 秒
//定期的に使用権	収得状況をチェックします。		
if([w:SD1435] == [w:	SD1436])		
{			
set([b:GB5	i4004]); //iQSS バックアップ許す	可ビット ON	
}else{			
rst([b:GB5	4004]); //iQSS バックアップ許す	可ビット OFF	
}			
スクリプト No.	30059	スクリプト名	Script30059
コメント	画面切換時処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時
//各種フラグのクリ	アをします。		
rst([b:GB54008]);			
rst([b:GB54009]);			
//オーバーラップウ	ィンドウを閉じます。		
[w:GD62001] = 0;			
[w:GD62004] = 0;			
[w:GD62007] = 0;			

スクリプト No.	30066	スクリプト名	Script30066			
コメント	B-30105 コメント表示制御					
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時			
//CC-LinkとASLIN	IK でコメントを切り換えます。					
switch([w:GD54044] {)					
//ASLINK						
case 1: [case 1: [w:GD54070] = 226; //ID or 局 [w:GD54071] = 232; //全 ID or 全局 [w:GD54072] = 233; //ID 指定 or 局指定 [w:GD54073] = 285; //なし or 局サブ [w:GD54074] = 0; //なし or 局サブ指定 break;					
//CC-Link						
case 2: [w:GD54070] = 225; //ID [w:GD54071] = 242; [w:GD54072] = 243; [w:GD54073] = 227; [w:GD54074] = 244; break;) or 局 //全 ID or 含 //ID 指定 o	全局 r 局指定 Bサブ Bサブ指定			

スクリプト No.	30055	スクリプト名	Script30055
コメント	B-30103,30106 画面起動時動,	作	
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB40
//画面記動時に各種	重設定を行います。		•
//画面表示時のみ	記動します。		
// 回面级小时090//	EF)		
II([b.GD34000] 0	11)		
し //バックマ	、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、、		
	リノ天池口府		
[w:GD5404	[0] = [w:GS050];		
[w:GD5404	[1] - [W:GS051];		
[w:GD5404	[2] = [w:GS652];		
set([b:GBt	94008]);		
}		°, _	
スクリプト No.	30044	スクリプト名	Script30044
コメント	B-30106 正常終了		4
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	立上り SM1440
//iQSS リストアの正	E常終了時の処理です。		
if([b:SM1442] == ON	1)		
{			
[w:GD5400	06] = 32005; //iQSS リスト	ア中断	
}else{			
[w:GD5400	06] = 32003; //iQSS リスト	ア正常完了	
}	_		
[w:GD62007]=30101	: //通知ダイアログ表示		
スクリプト No.	30045	スクリプト名	Script30045
コメント	B-30106 異堂終了		
<u></u> データ形式	2 00100 <u>2</u> (1)(1) 符号付き BIN16	トリガ種別	ON 由 SM1441
//:099川ストアの5			
	「市村」「市切処理です。		
:f([h,CP54000] 0			
II([b:GD04009] 0	FF)		
1 :r/E14			
if([w:SD14	52] != 0)		
<u>ا</u>			
i	f([w:SD1452] == 16894)		
{			
	[w:GD54006] = 32004; /	//リストア失敗メッ	セージ
	[w:GD62007] = 30101;//	/通知ダイアログ	
}	else{		
	[w:GD54006] = [w:SD14	52]; //バックアッフ	プ失敗メッセージ
	[w:GD62007] = 30101;//	/通知ダイアログ	
}			
}else{			
ŕ	f([w:SD1453] != 0)		
ł			
·	[w:GD54006] = [w:SD14	531・//リストア失日	カメッセージ
	$[w:GD62007] = 30101 \cdot /$	/通知ダイアログ	
1	else{		
J	[w:GD54006] = 32004	//リストア生 眇メッパ	セージ
	[w:CD62007] = 32004, /	/ ノハレノ へ、スパノ / 通知ダイマログ	

}			
}			
set([b:GB5	54009]);		
}		-	3
スクリプト No.	30065	スクリプト名	Script30065
コメント	B-30103、30106 iQSS バックア	<u>ップ/リストア中止</u>	
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	ON 中 GB54002
//iQSS バックアップ	[°] 、または、iQSS リストアを中断し	ます。	
set([b:SM1442]);	//iQSS バックアップ/リストア中山	L要求	
rst([b:GB54002]);			
スクリプト No.	30059	スクリプト名	Script30059
コメント	画面切換時処理		
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	画面を閉じる時
//各種フラグのクリ	アをします。	·	
rst([b:GB54008]);			
rst([b:GB54009]);			
//オーバーラップウ	ィンドウを閉じます。		
[w:GD62001] = 0;			
[w:GD62004] = 0;			
[w:GD62007] = 0;			

5.9.3 オブジェクトスクリプト

ベース画面 30006~30019

オブジェクト	ワードランプ *1			
スクリプトユーザ ID	1			
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時	
//ON/OFF 状態を表示します。				
[w:GD32000] = \$\$ & [w:GL	J31990];			

*1:I/OのON/OFFのワードランプに設定しています。I/Oの点数によりデバイスが変わります。

ベース画面 30013、ベース画面 30018

オブジェクト	レベル *1					
スクリプトユーザ ID	2					
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常 時			
//ON/OFF のしきい値を表	長示します。					
screen_draw(0);						
redraw_object();						
[w:TMP0200] = (object wid	[w:TMP0200] = (object width / 100) * [w:GD53605]					
[w:TMP0201] = (object_width / 100) * [w:GD53606];						
d_line([w:TMP0200],0,[w:TMP0200],object_height,0,1,224); //OFF→ON のしきい値						
d_line([w:TMP0201],0,[w:T	MP0201],object_height,(D,1,3);	//ON→OFF のしきい値			
*1:[オブジェクトスクリプトシン	ンボル]を使用しています	す。[オブジェクトス	、クリプトシンボル]については、「5.9.5 オブジ			

ェクトスクリプトシンボル」を参照してください。

ベース画面 30010~30012、ベース画面 30014、ベース画面 30015、ベース画面 30017

オブジェクト	レベル *1						
スクリプトユーザ ID	2						
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時				
//しきい値、アラーム判定	(Hi)、(Lo)を表示します	0					
screen_draw(0);							
redraw_object();							
[w:TMP0200] = (object_width / 100) * [w:GD53605]; [w:TMP0201] = (object_width / 100) * [w:GD53607]; [w:TMP0202] = (object_width / 100) * [w:GD53608];							
d_line([w:TMP0200],0,[w:TMP0200],object_height,0,1,131); //しきい値							
d_line([w:TMP0201],0,[w:TMP0201],object_height,0,1,224); //アラーム判定(Hi)							
d_line([w:TMP0202],0,[w:T	MP0202],object_height,	0,1,3);	// アラーム 判定(Lo)				

*1:[オブジェクトスクリプトシンボル]を使用しています。[オブジェクトスクリプトシンボル]については、「5.9.5 オブジェクトスクリプトシンボル」を参照してください。

ベース画面 30010~30015、ベース画面 30017、ベース画面 30018

オブジェクト	数値入力 *1						
スクリプトユーザ ID	3						
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	入力確定時				
//入力確定時、画面を再描画します。							
redraw_screen();	redraw_screen();						

*1:しきい値、アラーム判定(Hi)、アラーム判定(Lo)、OFF→ON のしきい値、ON→OFF のしきい値に設定しています。

ベース画面 30101

オブジェクト	ワードランプ							
スクリプトユーザ ID	1							
データ形式	符号付き BIN16	トリガ種別	常時					
//コメントを表示するため	のスクリプトです							
if([w:GD54101[w:GD54001]] != 0)							
{								
[w:GD54076] = ([w:GD54076] = (([w:GD54101[w:GD54001]] * 10) + \$\$) + 221;							
}else{								
[w:GD54076] = 0);							
}								

上記のスクリプトが、「実行単位」の全てのワードランプに設定しています。ただし、デバイスは各オブジェクトで異なります。

ウィンドウ画面 30001

オブジェクト	数值表示	炎値表示						
スクリプトユーザ ID	1							
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	立上り GB40					
//時計データより本日の名	∓月を取得							
[w:TMP950] = [w:GS650]	& 0xF000;//設定用時言	+データより年の⁻	下 2 桁の 10 の位を取得					
[w:TMP960] = [w:TMP950] >> 12;//桁合せ							
[w:TMP968] = [w:TMP960	[w:TMP968] = [w:TMP960] * 10;//BCD->BIN							
[w:TMP951] = [w:GS650]	[w:TMP951] = [w:GS650] & 0x0F00;//設定用時計データより年の下 2 桁の 1 の位を取得							
[w:TMP961] = [w:TMP951] >> 8;//BCD->BIN							
[w:TMP973] = 2000 + [w:1	[MP968] + [w:TMP961	1];//TMP973 に年	Eを BIN でセット					

[w:GD63990] = [w:TMP973];//年をセット [w:TMP952] = [w:GS650] & 0x00F0://設定用時計データより月の 10 の位を取得 [w:TMP962] = [w:TMP952] >> 4;//桁合せ [w:TMP969] = [w:TMP962] * 10;//BCD->BIN [w:TMP953] = [w:GS650] & 0x000F;//設定用時計データより月の1の位を取得 [w:TMP974] = [w:TMP969] + [w:TMP953]://TMP974 に月を BIN でセット [w:GD63991] = [w:TMP974];//月をセット [w:TMP954] = [w:GS651] & 0xF000;//設定用時計データより日の下2桁の10の位を取得 [w:TMP963] = [w:TMP954] >> 12://桁合せ [w:TMP970] = [w:TMP963] * 10;//BCD->BIN [w:TMP955] = [w:GS651] & 0x0F00;//設定用時計データより日の下 2 桁の 1 の位を取得 [w:TMP964] = [w:TMP955] >> 8;//BCD->BIN [w:TMP975] = [w:TMP970] + [w:TMP964]://TMP975 に日を BIN でセット [w:GD63992] = [w:TMP975]://日をセット [w:TMP956] = [w:GS651] & 0x00F0;//設定用時計データより時の 10 の位を取得 [w:TMP965] = [w:TMP956] >> 4;//桁合せ [w:TMP971] = [w:TMP965] * 10;//BCD->BIN [w:TMP957] = [w:GS651] & 0x000F;//設定用時計データより時の1の位を取得 [w:TMP976] = [w:TMP971] + [w:TMP957];//TMP976 に時を BIN でセット [w:GD63993] = [w:TMP976]://時をセット [w:TMP958] = [w:GS652] & 0xF000;//設定用時計データより分の下 2 桁の 10 の位を取得 [w:TMP966] = [w:TMP958] >> 12;//桁合せ [w:TMP972] = [w:TMP966] * 10;//BCD->BIN [w:TMP959] = [w:GS652] & 0x0F00;//設定用時計データより分の下2桁の1の位を取得 [w:TMP967] = [w:TMP959] >> 8;//BCD->BIN [w:TMP977] =[w:TMP972] + [w:TMP967];//TMP977 に分を BIN でセット [w:GD63994] = [w:TMP977];//分をセット [w:TMP993] = [w:GS652] & 0x00F0;//設定用時計データより秒の 10 の位を取得 [w:TMP995] = [w:TMP993] >> 4;//桁合せ [w:TMP996] = [w:TMP995] * 10;//BCD->BIN [w:TMP994] = [w:GS652] & 0x000F;//設定用時計データより秒の1の位を取得 [w:TMP978] = [w:TMP996] + 「w:TMP994]://TMP978 に秒を BIN でセット [w:GD63995] = [w:TMP978]://秒をセット オブジェクト 数值表示 スクリプトユーザ ID 2 データ形式 符号なし BIN16 トリガ種別 常時 //BIN -> BCD 変換 [w:TMP979] = [w:GD63990] - 2000; // 年の下2桁 [w:TMP980] = (([w:TMP979] / 10) << 4) + ([w:TMP979] % 10); //年 BIN -> BCD [w:TMP981] = (([w:GD63991] / 10) << 4) + ([w:GD63991] % 10); //月 BIN -> BCD [w:TMP982] = (([w:GD63992] / 10) << 4) + ([w:GD63992] % 10); $//\exists BIN \rightarrow BCD$ [w:TMP983] = (([w:GD63993] / 10) << 4) + ([w:GD63993] % 10)://時 BIN -> BCD [w:TMP984] = (([w:GD63994] / 10) << 4) + ([w:GD63994] % 10);//分 BIN -> BCD [w:TMP985] = (([w:GD63995] / 10) << 4) + ([w:GD63995] % 10); //秒 BIN -> BCD

オブジェクト	数值表示		
スクリプトユーザ ID	3		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
//年月設定			
[w:GS513] = ([w:TMP980]	<< 8) + [w:TMP981]; /	//変更時刻デバ-	イスに年月セット
オブジェクト	数值表示		
スクリプトユーザ ID	4		· · ·
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
//日時設定			
[w:GS514] = ([w:TMP982]	<< 8) + [w:TMP983]; /	//変更時刻デバー	イスに日時セット
オブジェクト	数值表示		
スクリプトユーザ ID	5		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
//分秒設定			
[w:GS515] = ([w:TMP984]	<< 8) + [w:TMP985]; /	//変更時刻デバー	イスに分秒セット
オブジェクト	数值表示		
スクリプトユーザ ID	6		
データ形式	符号なし BIN16	トリガ種別	常時
//曜日設定			
[w:TMP980] = [w:GD6399]	1]·//月(BIN)		
[w:TMP988] = [w:GD6399	2]; //日(BIN)		
if(([w:TMP987] == 1) ([w	:TMP987] == 2)){//1·2	月の場合のみ前	年の 13・14 月として計算するための補正処
理			
[w:TMP986] =[w	:TMP986] - 1; //年かり TMD007] + 19://日/-	○ を减昇 19	
[w.1WP907] –[w	.IWF907] + IZ,// 用I=	12 で加昇	
1			
[w:TMP989] = [w:TMP986]/4;//ツェラーの公式に	こ必要な項を作成	
[w:TMP990] = [w:TMP986]/100;//ツェラーの公主	代に必要な項を作	成
[w:TMP991] = [w:TMP986]/400;//ツェラーの公式	代に必要な項を作	
[w:1MP992] = (13*[w:TMF 	⁷ 98/]+8)/5;//ツエラー0	リ公式に必要な項	見を1作成
 //ツェラーの公式で曜日領	篁出して変更時刻デバ	イスに曜日をセット	L
[w:GS516] = ([w:TMP986]	+[w:TMP989]-[w:TMP9	90]+[w:TMP991]-	+[w:TMP992]+[w:TMP988])%7;

5.9.4 スクリプトシンボル

シンボル名	デバイスおよび定数	備考
Input_X	42	入力表示エリアの一番左上の X 座標
Input_Y	155	入力表示エリアの一番左上の Y 座標
Frame_X	618	I/O 表示エリアの一番右下の X 座標
Frame_Y	427	I/O 表示エリアの一番右下の Y 座標
Object_X	36	ワードランプの幅
Object_Y	17	ワードランプの高さ

5.9.5 オブジェクトスクリプトシンボル

シンボル名	デバイスおよび定数	備考
object_width	124	レベルの幅
object_height	25	レベルの高さ

6. テンプレート

テンプレートとは、図形やオブジェクトの集合体です。関連のある設定をテンプレート属性としてまとめて登録しているためデバイスや色などを簡単に一括変更できます。属性の設定値を変更する詳細については、「GT Designer3 (GOT2000) ヘルプ」を参照してください。



テンプレート情報は作画ソフトウェアの編集画面上にのみ表示され、GOT の表示画面上には表示されません。

- 例:フォントを変更する場合
 - (1) [テンプレート情報]を選択し[テンプレートプロパティ]をクリック(または[テンプレート情報]ダブルクリック)

プロパティ ヰ ×	
テンプレード情報 テンプレートプロパティ(T) 画面切換&背景2] テンプレートプロパティ上では、登録されている図形/オブジ 10トの属性を一覧表示/一括変更できます。	デンプレートに登録されている図形やオブジェクトが選択状態になります。

(2) [フォント]の設定値をクリックして、変更したいフォントを選択

д ×
設定値
30001~30502
255
■ 黒系
- 春系
アウトラインゴシック・
12ドット標準 16ドット標準明朝 16ドット標準ゴシック 12ドット高品位明朝 12ドット高品位ゴシック 16ドット高品位ゴシック 16ドット高品位ゴシック アウトライン楷書

7. その他

7.1 ユーザ定義名称の登録について

以下のように登録してください。

・ 出力ユニット:コメント No.をユニットの ID+1 の番号にしてください。(コメント No.は 0 が指定できないため、ID に 1 を加算した値をコメント No.とします。)

					ロハエ	-97 ID	14~1/0	9		
	15 出力ユニット 10:14	Output module ID: 14	输出模块 ID:14] Lt	コメント	· No.			1	V
	16 出力ユニット ID:15	Output module ID: 15	输出模块 ID:15	64					1	192
	17 出力ユニット ID:16	Output module ID: 16	輸出模決 ID:16	litais	なし	@# E	1	1	1	2
-	18 出力ユニット 10:17	Output module ID: 17	输出模块 ID:17	Ltati	なし	信本	V	1	1	107

入力・入出力混合ユニット:コメント No.をユニットの ID+513 の番号にしてください。(入力・入出力混合ユニットの ID は、バッファメモリ内(接続 ID 情報エリア)では、0x0200~0x02FF となるため、512(0x0200)を加算し、出力ユニットと同様、ID に 1 を加算します。)

						人力ユニット ID14~17 の コメント No.					
527	7 入力ユニット ID:14	Input module ID: 14	辕入模块 ID:14	Litery					12	2	
528	3 入力ユニット ID:15	Input module ID: 15	输入模块 ID:15	U40	ねし	(2:#	N.	12	図	(V)	
529	入力ユニット ID:16	Input module ID: 16	输入模块 ID:16	しない	ねし	標準	1	12/	12	125	
530	入力ユニット 10:17	Input module ID: 17	输入模块 ID:17	Ltativ	なし	標準 🗌	1	121		2	

7.2 システム構成の変更について

GOT を起動した状態で、スレーブユニットの追加、削除、ID の変更等をした場合、ベース画面 B-30001 へ戻り、画面 右上にある「センサ自動認識」スイッチを1秒間タッチするか、GOT を再起動してください。



7.3 CPU の変更について

MELSEC-Q シリーズを使用する際には、システム構成と Ethernet 設定を変更してください。

7.3.1 システム構成



7.3.2 作画ソフトウェアの Ethernet 設定

	自局	Net No.	局番	機器	IP アドレス	ポート No.	通信方式	
1	*	1	1	QnUD(P)V/QnUDEH	192.168.3.39	5006	UDP	

7.4 先頭入出力番号の変更

ユニットの先頭入出力番号を 30H 以外に変更する場合は、以下の手順で変更してください。 (例:先頭入出力番号を 30H から 50H に変更する場合)

7.4.1 画面に設定されているデバイスの変更

画面に設定されているデバイスを変更する場合は、デバイスー括変更の対象を[すべての画面]にします。 [すべての画面]を選択して変更するデバイスは U03-G0~U03-G10321、X0041、Y0030~Y0041 です。

(1) [検索/置換]-[一括変更]-[デバイス]メニューを選択します。

: プロジェクト(P) 編集(E)	検索	》/置换(R)	表示(V)	画面(5) ‡	共通の設定(M)	図形(F)	オブ
10 🖻 💾 IX 🗅 🗗 IV		デバイス	使用一覧([D) 🔸	0		<u>a</u> - 12	- H
- B) - B) - 123 - 155 - O -	ABC	文字列使	用 <mark>一</mark> 覧(T).	••	-	1 🔹	100%	- €
INDMO/D.	FD 60	一括変更	(B)	•	GD GD	デバイス(D)	. Ctrl+F	-3
画面	ą	x	ロパティ		200	ネットワーク	設定(W)	
					100 100	CH No.(H)		
					5	色(C)		
□- <mark></mark> べース画面 <mark></mark> 新規					50	図形(S)		
<u>ב_א</u> 30001 א~								

(2) 設定ダイアログが表示されるので、対象[すべての画面]を選択し、[検索]をクリックします。

両正 ラデバイス(D)	の ネットワーク語定(W/)	CH No (H)	検索(F)
〕色(C)	◎ 図形(S)	er no.(n)	変更(R)
ite			削除
) すべての画面(A)		(איזער איז
編集画面へ(E) 画面範囲内(N)) カテゴリ(G): 選択範囲内(T)) 共通の設定(M)) スクリプトテキスト	: From: 1 - To: 32: スイッチ ・ (画面単位の設定(は除く) (P): すべてのスクリプト ・	767 🔪 🗠 ス画面	3
デバイス	変換前	変換後	点数
1 ビット			1

(3) [変換後]のデバイス、[点数]を設定して、一括変更を実施します。

・バッファメモリの先頭入出力番号の変更

[変換前]U03-G0、[変換後]U05-G0、[点数]10322 を設定して[変更]をクリックします。U03-G0~U03-G10321 が U05-G0~U05-G10321 へ変更されます。

100 C 100 C 100 C		The set of a comparison of the	and a second second second second	検索(F)
9 7/11	2(D)	※10 ネットワーク設定(W)	CH No.(H)	
○ 色(C) (② 國形(S)		定更(R)
对象				Atifie:
• \$ 87	Centra (A)			5070.3
0433	直面内(E)			
0 85	岐国内(N):	Hon 非佳 Thi D	32767 三 ペース適能	-
0 151	9(6): 230	9		
-	and the starts			
36.111	Rectary II. 17			
〇 井通	加設定(M) (画	画単位の設定は除く)		
-	1.04(1)(0).	サイアカフロロージン	-1	
0 A91.	APPEARLES.	973530495521		
	71542	支持約	実換後	建築
1	2−k	SD1450	SD1450	1
2	7-19	U83-60	U05-G0	10322
з	9-1°	U03-G1	U03-G1	1
- 4	-0-k	U03-G2	U03-G2	1
5	7 ≈K	U03-G3	U03-G3	1
6	7-k	003-64	U03-64	1
7	ワード	U03-65	U03-65	1
8	リード	U03-66	U03-66	1
· 📥				
0.0				

・入出力信号の先頭入出力番号の変更

入力信号(X デバイス)の変更は、[変換前]X0041、[変換後]X0061、[点数]1 に設定して[変更]をクリックしま す。X0041 が X0061 へ変更されます。出力信号(Y デバイス)の変更は、[変換前]Y0030、[変換後]、Y0050、[点 数]18 に設定して[変更]をクリックします。Y0030~Y0041 が Y0050~Y0061 へ変更されます。

 デバイス(色(C) 対象 すべての(編集書記 高数単記 カテラバ(コロック(0) 5070(A) 507(E) 507(N):	© #9+7-5000€(W) ⊙ 1898(S)	CH No.(H)	東更(R) 合信:8
 色(C) 対象 サベモの 単本モの 単本モの 単本モの 単本モの 単本モの 単本モの サイモの 単本モの サイモの ボーン(副前(A) 副和(E) 副和(N): 日 記): 国本(A)	C BRE(S)		変更(R) 首位3
対象 ・ サベモの ・ 柴生西部 ・ 柴生西部 ・ 東京市部 ・ カテラバ(・ ・ コン・ローン	副王(A) 함마(E) 함마(N): 되는 (고 (*)			Xda.
 すべての。 編集査書 査務報題 カテラバ(朝田(A) 部内(E) 部内(N): 日 2): 11-1-1			
) 編集曲日) 直接戦闘) カテラバ(1) 101015	화적(E) 황려(N): : : 5): (고국):			51P(L)
) カテラバ(nonan. Di Itala	Entry Entry Co. 3	2267年 人一2 新書	
2011 270	3.6 3.19	Annul Altel on la	Leven [2] [17, suppose 1	
201 102 002.14				
Ŧ	1912	实换新	实践组	援永
1 5)- =	G5652	G\$652	1
2	27F	X0041	X0061	1
3 1	čal-	Y0030	Y0050	18
4 1	291-	Y0040	Y0040	1
5 1	29F	Y0041	Y0641	1
6	27h	5M1435	SM1435	1
2	571	SM1437	SM1437	1
8 1	39F	SM1438	SM1438	1
		10		

7.4.2 [共通の設定]に設定されているデバイスの変更

[GOT 環境設定]や、レシピ機能等の各種機能で設定されているデバイスを変更する場合は、デバイスー括変更の対象を[共通の設定]にします。7.4.1 と同様の手順で実施してください。 [共通の設定]を選択して変更するデバイスは U03-G0~U03-G12288、Y0040 です。

・バッファメモリの先頭入出力番号の変更

[変換前]U03-G0、[変換後]U05-G0、[点数]12289 を設定して[変更]をクリックしてください。U03-G0~U03-G12288 が U05-G0~U05-G12288 へ変更されます。

				核梁(F)
2 7/14	(2(0)	○ネットワーク#EE(W)	CH NO.(H)	- F(n)
0 ė(0	0	O IBRE(S)		定更(R)
対象				100
440	(A) 面面			5)P(L)
編集	直面内(E)			-
演员	範形内(N):	From: 1 1 16 3	2767日 ペース適曲	-
1173	9(G): X-	9 F #		
-	(T)PIER			
1	n(新定(M) (副	(1)(1)(1)(1)(1)(1)(1)(1)(1)(1)(1)(1)(1)(
2/10	があると(パイ) 300 グレジャント/ロン	またてのうかってい	1	
~~~	susaville b	2.100000771		
	利引入	实换前	実換値	成政
1	デバイス ワード	文換前 GD62021	<b>変換</b> 接 GD62021	超点 1
1 2	デバス ワード ワード	文換新 GD62021 GD62022	麦換後 GD62021 GD62022	·经济。 1 1
1 2 3	F/972 ワード ワード ビット	文換前 GD62021 GD62022 Y0040	文19/論 GD62021 GD62022 Y0040	/道改 1 1 1 1
1 2 3 4	FI472 ワード ワード ビット ワード	文決部 GD62021 GD62022 Y0040 U03-60	変換後 GD62021 GD62022 Y0040 U05-G0	点数 1 1 1 1 1 12289
1 2 3 4 5	F/4/2 ワード ワード ビット ワード ワード	変換約 6062021 6062022 Y0040 U03-60 U03-61	変換/約 GD62021 GD62022 Y0040 U05-G0 U03-G1	水融 1 1 1 12289 1
1 2 3 4 5 6	F/42 ワード ワード ピット ワード ワード ワード ワード	安時前 6062021 6062022 90040 003-60 003-61 003-620	変換/約 GD62021 GD62022 Y0040 U05-G0 U03-G1 U03-G20	水動 1 1 1 12289 1 1 1
1 2 3 4 5 6 7	デバス ワード ワード ピット ワード ワード ワード ワード ワード	文法務約 6062021 6062022 90040 003-60 003-61 003-620 003-620 003-64096	208/8 GD62021 GD62022 Y0040 U05-60 U03-61 U03-620 U03-64096	水助 1 1 1 12289 1 1 1 1
1 2 3 4 5 6 7 8	デバス ワード ワード ビット ワード ワード ワード ワード ワード ワード	ま決約 GD62021 GD62022 Y0040 U03-60 U03-61 U03-620 U03-620 U03-64096 U03-68192	209/8 GD62021 GD62022 Y0040 U05-60 U03-61 U03-620 U03-64096 U03-68192	液動 1 1 1 12289 1 1 1 1 1 1
1 2 3 4 5 6 7 8	5/42 7-F 5/F 5/F 7-F 7-F 7-F 7-F 7-F 7-F 7-F	文明和前 6062021 6062022 90040 003-60 003-61 003-620 003-62096 003-68192 m	209/8 GD62021 GD62022 Y0040 U05-G0 U03-G1 U03-G20 U03-G4096 U03-G8192	水動 1 1 1 12289 1 1 1 1 1 1 1
1 2 3 4 5 6 7 8	5/42 7-F 5/F 5/F 7-F 7-F 7-F 7-F 7-F 7-F 7-F	式時前 6062021 6062022 90040 003-60 003-61 003-620 003-620 003-62096 003-68192 m	3296/8 GD62021 GD62022 Y0040 U05-60 U03-61 U03-620 U03-64096 U03-68192	水動 1 1 1 12289 1 1 1 1 1 1 1

・入出力信号の先頭入出力番号の変更

[変換前]Y0040、[変換後]Y0060、[点数]1 を設定して[変更]をクリックしてください。Y0040 が Y0060 へ変更 されます。

● デバイス(D) ○ ネットワーク時定(W) (	CH No.(H)	検索の	9
e(c) OBR(S)		東更()	()
21条		Ade	
サペモの適面(A)		humo	
9 编集直击内(E)		9110(1	
0 高変統第四内(N): Humi 1 日 131 32267	- ペース演曲 -		
Dカデゴジ(G): スイッチ *			
STREETING T			
An an annual state of the state			
● 共通の構成定(料)(面面単位の構成定は称く) うちいたにたったります。 またてのうないでし、			
	支持续	经办	2
	<b>東路/線</b> GD62022	·成正社 1	
ギノ通の認知を(M)         (回加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加	<b>安時/後</b> 6D62022 Y0060	握永 1 1	í
ギノ通の認知を(M)         (回加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加	変換線 GD62022 Y0060 U03-60	1838. 1 1 1	j
ギノ通の認知を(M)         (回加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加	家路修 GD62022 Y0060 U03-60 U03-61	援政 1 1 1 1 1	
ギノ通の認知を(M)         (回加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加	定路/接 GD62022 Y0060 U03-60 U03-61 U03-620	15 1 1 1 1 1 1 1	
ギノ通の認知を(M)         (回加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加加	30366 GD62022 Y0060 U03-60 U03-61 U03-620 U03-64096	超為 1 1 1 1 1 1 1	
ギノ通の認知を(M)         (回加加単位の認知を注意が)           スクリプトテキスト(P):         ボイズのスクリプト           ギバイス         支換約           2         ワード           GD62022         3           ビット         Y0040           4         ワード           ワード         U03-60           5         ワード           2         ワード           003-61         0           5         ワード           U03-620         7           フード         U03-64096           8         ワード	30968 GD62022 Y0060 U03-60 U03-61 U03-620 U03-64096 U03-68192	<u>核基款</u> 1 1 1 1 1 1 1 1	
ドノ島のはちま(ド)         (1000000000000000000000000000000000000	30368 GD62022 Y0060 U03-60 U03-61 U03-620 U03-64096 U03-68192 U03-68192 U03-68960	/成基) 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	

#### 7.4.3 [スクリプトテキスト]に設定されているデバイスの変更

[スクリプトテキスト]に設定されているデバイスを変更する場合は、デバイス一括変更の対象を[スクリプトテキスト]にします。7.4.1 と同様の手順で実施してください。

[スクリプトテキスト]を選択して変更するデバイスは U03-G8192~U03-G10321、X0041~X0042、Y0040~Y0041 です。

・バッファメモリの先頭入出力番号の変更

[変換前]U03-G8192、[変換後]U05-G8192、[点数]2130 を設定して[変更]をクリックしてください。 U03-G8192~U03-G10321 が U05-G 8192~U05-G10321 へ変更されます。

	<ul> <li>W) ○ OH No.(H)</li> <li>32767 (=) (&lt;-2.000</li> <li>+)</li> </ul>	7.E(R) Ada (5)P(L)
© ESH5(S) 5(A) (E) (A): Fram: 1 []] (A): Fram: 1 []] (A): (B): (B): (B): (B): (B): (B): (B): (B	131 [32767(二) [ベース通信 +]	東更(R) 高信2 -  クリア(L)
5(A) (E) (N): Hearin 1 []] (X): Second (And Second (A))	131 [32767[2]] (ベース通信 +]	nda bur(L)
0(A) (E) (N): 3-arm [1][] (λ(2). (T)	137 [32767]] +]	
(E) (N): Franc 1 () (X/197 (7) (4). (Second Conference)	1 ₃₁ [32767]] +]	-
(N): Franc 1 [] [X127 (T)	32767章] (K−2蔵面   *	
(T) (M) (###################################	*	
(T) (M) (###################################		
(M) (###################################		
The second se		
(**) (Matthewationer Astronomy)		
スト(P): すべそのスクリフト		
ス 実換前	实践结	援派
5D1449	SD1449	1
5 SD1451	5D1451	1
K U83-G8192	U05-G0192	2130
F U03-58960	U03-G8960	1
F U03-G9984	U03-G9984	1
F U03-610256	U03-G10256	1
5 U03-G10320	U03-G10320	1
K U03-G10321	U03-G10321	1
		+
	10	
1	★スト(P): すべてのスタリフト・ 「ス 実換範 ド SD1449 ド SD1451 ド U03-68192 ド U03-68984 ド U03-69984 ド U03-610256 ド U03-610320	

入出力信号の先頭入出力番号の変更

入力信号(X デバイス)の変更は、[変換前]X0041、[変換後]X0061、[点数]2 を設定して[変更]をクリックして ください。X0041~X0042 が X0061~X0062 へ変更されます。出力信号(Y デバイス)の変更は、[変換前]Y0040、 [変換後]Y0060、[点数]2 を設定して[変更]をクリックしてください。Y0040~Y0041 が Y0060~Y0061 へ変更さ れます。

1-11A				1849-003
电子/行	(2(0)	○ ネットワーク設定(W)	CH No.(H)	IR HIVE
ec	3	O IBHS(S)		変更(R)
対象				8.02
940	(A) 面面(D			- hupo 1
-	直面内(E)			Strict
88	题形内(N):	Front 1 1 10 101 32	267 🗧 ベース適画 🔹	
0 17:	9(G): 34	9 <b>5</b> *		
200	SERVICE.			
- HOR	niker(s) (3	CERT In a Security of a		
一升加	UNERIE(M) UN	ARD:MODIAL SECTION ()	<u> </u>	
9,259	<b>プトテキスト(P)</b>	すべてのスクリプト・	1	
	₹1542	実換新	\$16/8	成政
1	ワード	G5654	G5654	1
2	7-F	G\$655	G\$655	1
3	Eat	X0041	X0061	2
- 4	E91-	X0042	X0042	1
5	Est	Y0040	Y0060	2
ē	ピット	Y0041	Y0041	1
- 2	E7F	SM1436	SM1436	1
8	Eat	SM1439	SM1439	1
and the second s		10		
10				

170/172

# 7.4.4 プロジェクトスクリプトの変更

プロジェクトスクリプト No.30042 で、先頭入出力番号を指定しています。下記のように修正してください。

(小 GCS)(ックアップリスドアサンプル画面の7)期代をします。     (*GSS(*G)アップの2670/32ドアサンプル画面の7)期代をします。     (*GSS(*G) = : //スクリブト行回起動を抑止します。     (*GSS(*G) = : //スクリブト行回起動を抑止します。     (*GSS(*G) = : //スクリブト行回起動を抑止します。     (*GSS(*G) = : //スクリブトが画面の一覧の7)回動     (*GDS(*GD) = : //スクリブトが画面の一覧の7)回動     (*GDS(*GD) = : //スクリブーが設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップ設定、iOSS/*9/アップジー、iOSS/*9/アップジー、iOSS/*9/P/*/iOSS/*9/P/*/iOSA/*/*/*/*/*/*/*/*/*/*/*/*/*/*/*/*/*/*/*	国ス	、クリプト編集(Script30042)		×
1       (AGSS)(3907957/02/PP572/04mmoRP110Ht&Let3 (WGD54008) = 1; //AGSS)(39795720最初のNo & LEN (MGD54009) = 3; //再用画面として使用する場合は、こ (AGSS)(3979797面面、OSS)(2)/P可面面の一覧の作用画表 (NGSS)(3979797面面、OSS)(2)/P可面面の一覧の作用画表 (NGSS)(3979797面面、OSS)(2)/P可面面の一覧の作用画表 (NGSS)(397979730面面、OSS)(2)/PT9730 (NGSS)(397979730面面の一覧の作用画表 (NGSS)(397979730面面の一覧の作用画表 (NGSS)(397979730面面の一覧の作用画表 (NGSS)(397979730面の一覧の作用画表 (NGSS)(397979730面の一覧の作用画表 (NGSS)(397979730面の一覧の作用画表 (NGSS)(397979730面の一覧の作用画表 (NGSS)(397979730面の一覧の作用画本 (NGSS)(397979730面の一覧の作用目の一覧の作用画表 (NGSS)(397979730面の一覧の作用目の一覧の作用画本 (NGSS)(397979730面の一覧の作用画本 (NGSS)(397979730面の一覧の作用画本 (NGSS)(397979730面の (NGSS)(397979730面の一覧の作用目の (NGSS)(397979730面の一覧の作用目の (NGSS)(397979730面の (NGSS)(397979730面の一覧の作用目の (NGSS)(397979730面の (NGSS)(397979730面の (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(397979730 (NGSS)(NGSS)(397979730 (NGSS)(NGSS)(397979730 (NGSS)(NGSS)(NGSS)(NGSS)			入力補助(U)	☑ 行番号(L)
	1 2 3 3 4 4 5 5 7 8 8 9 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11 1	小(iQSS)バックアップ/リストアサンプル画面の約期期化をします。           (//iQSS)バックアップ/リストアサンプル画面の約期期化をします。           (wGS386] = 1; //スリリプド加回起動を抑止します。           (wGS386] = 1; //スリリプド加回起動を抑止します。           (wGS4005] = 1; //ロー指定はて、1:ASLINK、2:CC-Ling           (wGD54025] - 1; //ロー指定はて、1:ASLINK、2:CC-Ling           (wGD54025] - 1; //ロー指定はて、1:ASLINK、2:CC-Ling           (wGD54025] - 1; //ロー指定はて、1:ASLINK、2:CC-Ling           (wGD54098] = 3; //専用画面として使用する場合は、この           //iQSS/バックアップ画面、iQSSリストア画面の一覧の印回表           0 //No.1(こカーソルを表示します。           set([b:GD54000D]);           34           //画面起動時、iQSSバックアップ設定、iQSSバックアップ履歴を読み近           55           (b:GD540010]);           34           //wGB54010]);           35           (b:GB540101);           (b:GB540114]);	E前:[w:GD54089] = 3     E 前:[w:GD54089] = 5     E 後:[w:GD54089] = 5     Add to be a constraint of the second sec	☑ 行番号(L) ;; ;;
	4	W		4

# 7.5 iQSS バックアップフォルダ構成

### 7.5.1 フォルダ構成

シーケンサへ装着した SD カード内の iQSS バックアップフォルダ構成は、下記のようになります。表中の 1~4 については、「7.5.2 フォルダ名、ファイル名詳細」を参照してください。



7.5.2 フォルダ名、ファイル名詳細



*1: AnyWireASLINK の入力/混合スレーブユニットの ID 番号は、ユニット本体側に割付けられた ID 番号 +512 の番号で管理されます。そのため、入力/混合スレーブユニット用のバックアップフォルダ名の 末尾には、管理番号 512~766 が付加されます。