５．ジョグボックス

ジョグボックスは、位置の移動確認、位置データの作成、入出力の確認などを行うハンディタイプのティーチングユニットです。
ジョグダイアルの採用により、簡単な操作で設定を行えるようになっています。

主な機能

ティーチング

ジョグ及びジョグダイアルによる数値入力での移動位置のティーチングや、速度・加減速などの設定を行うことができます。

移動テスト

位置を指定して移動させることができます。

入出力状態のモニタ

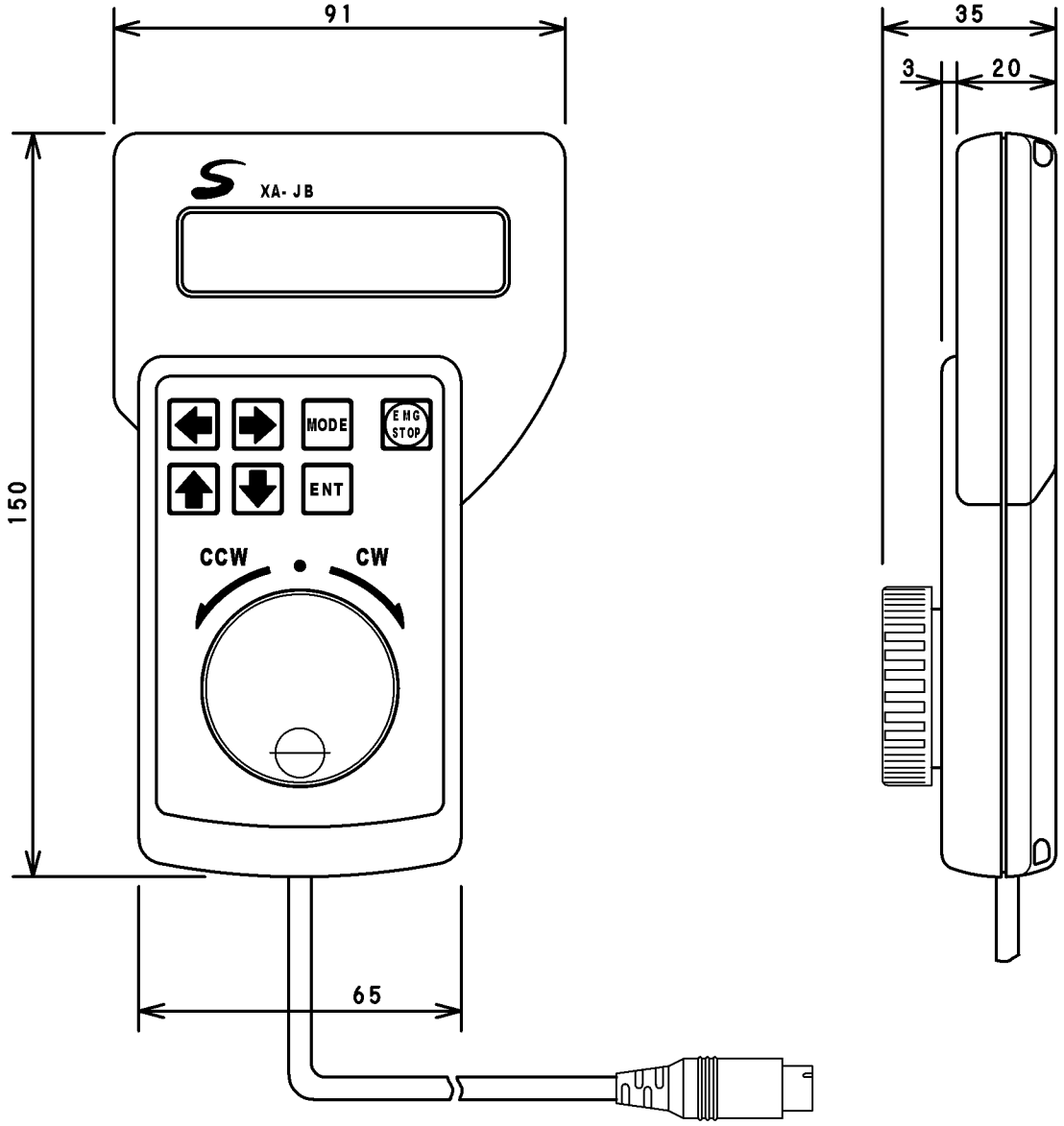
入出力の状態をモニタすることができます。
また出力は強制的にＯＮ／ＯＦＦさせることができます。

■ ■　５．１　ジョグボックスの仕様　■ ■

５．１．１　ジョグボックス仕様

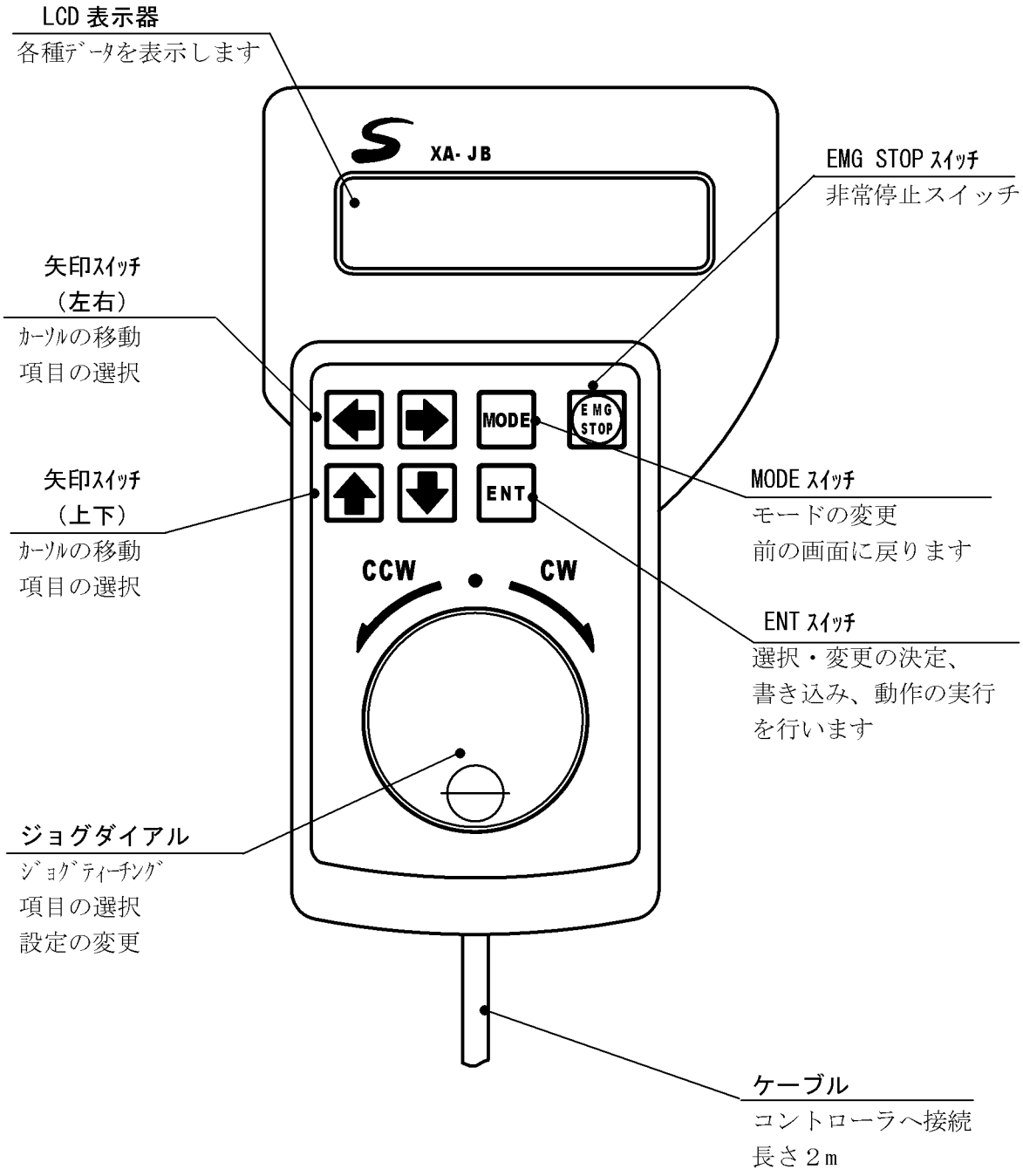
項　目	仕　様
表　　示	１６×２　ＬＣＤ表示
操作スイッチ	押しボタンスイッチ、ジョグダイアル
ティーチング操作	ジョグダイアルによるティーチングとスイッチによる早送り
ケーブル長	２ｍ
使用周囲温度湿度	温度 0～40° Ｃ　　湿度 85%RH 以下　結露なきこと
使用雰囲気	腐食性ガス・オイルミスト・引火性ガス・塵埃のないこと
質　量	約２００ｇ

５．１．２　外形寸法図



５．１．３　各部の名称

ジョグボックス各部の名称を説明します。



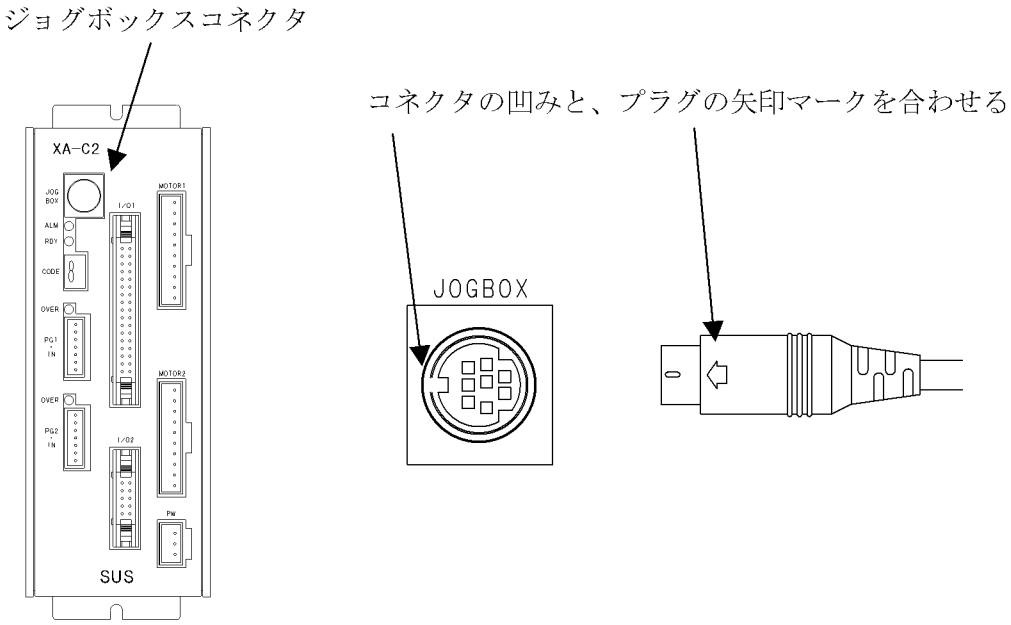
■ ■　５．２　取り扱い方法　■ ■

５．２．１　接続方法

ジョグボックスをコントローラに接続する際は、必ず電源を OFF にして下さい。

（1）コントローラの電源が OFF になっていることを確認します。

（2）ジョグボックスのコネクタをコントローラの JOGBOX コネクタに差し込みます。



５．２．２　取り外し方法

ジョグボックスをコントローラから取り外す際は、必ず電源を OFF にして下さい。

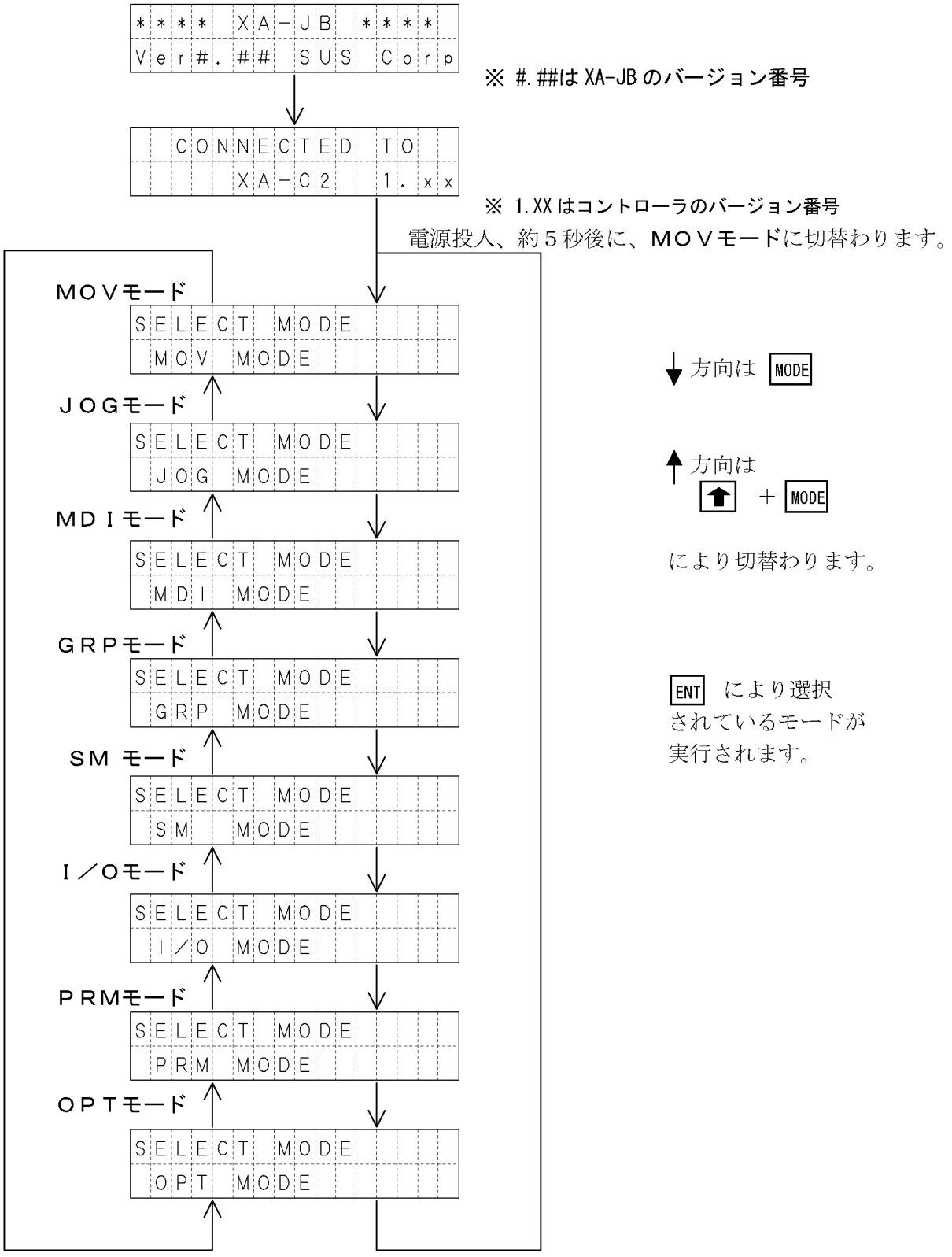
（1）コントローラの電源が OFF になっていることを確認します。

（2）ジョグボックスのコネクタをしっかりと持ち、ジョグボックスコネクタからゆっくりと引き抜いてください。
（取り外す際に、コードを引っ張って抜かないで下さい。故障の原因となります。）

■ ■　５．３　操作方法　■ ■

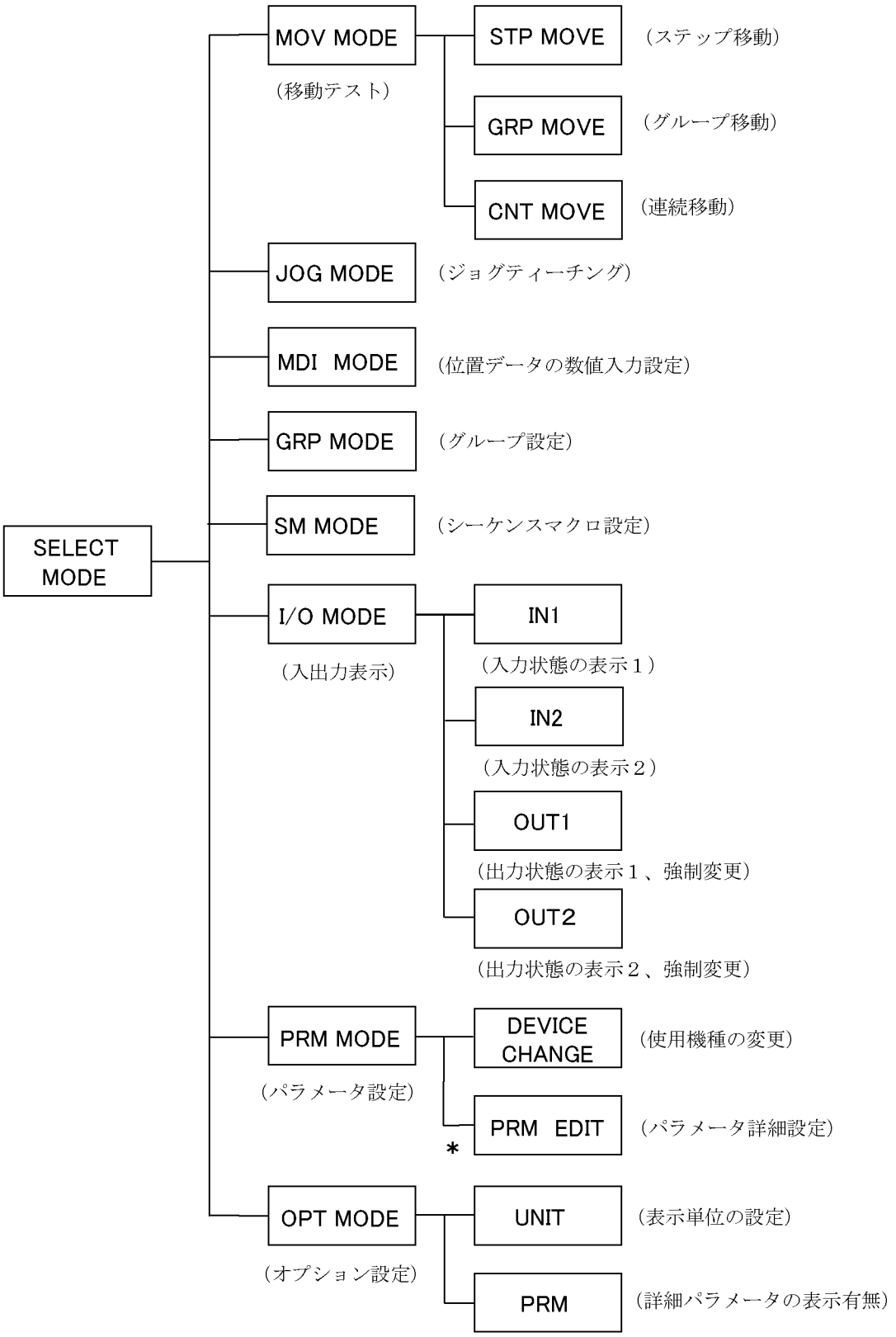
５．３．１　ジョグボックスの表示とモード切替

ジョグボックスをコントローラに接続し、電源を投入します。
コントローラと通信し、正常な場合は以下のような表示が現れます。



５．３．２　ジョグボックスのメニュー階層図

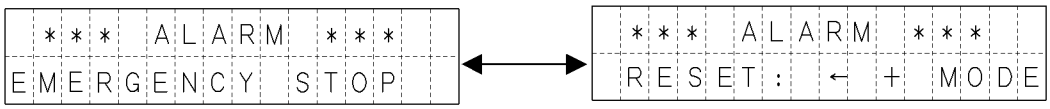
ジョグボックスの操作メニューの階層図を以下に示します。



＊　PRM EDIT は初期設定では表示されません。
　　詳細については、５．４．７　ＰＲＭモード　を参照して下さい。

５．３．３　非常停止

非常停止スイッチを押すことにより、コントローラを非常停止にします。



１秒毎に切り替わります。

MODE と ← を同時に押すことで、非常停止を解除します。
解除後はモード選択の状態となります。

５．３．１　**ジョグボックスの表示とモード切替**　を参照ください。

■ ■　５．４　モードの説明　■ ■

ジョグボックスには下表のような８つのモードがあります。
各モードの概要について説明します。

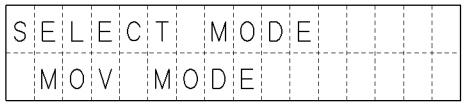
モード	内　　容
ＭＯＶ モード	設定されている位置データで、アクチュエータの移動を行うモードです。 移動方法は以下の３つがあります。 ①ステップ移動 ②グループ移動 ③連続移動
ＪＯＧ モード	実際にアクチュエータを動作させ、移動位置を設定するモードです。 ※ ＪＯＧモードでは、位置のみの設定となります。速度や出力等は ＭＤＩモードやパソコンソフトにて設定を行って下さい。
ＭＤＩ モード	位置データの、速度・加減速・出力・位置などの設定値を参照・編集するモードです。 ＭＤＩでは、数値により設定を行います。
ＧＲＰ モード	グループデータの参照・編集を行うモードです。 各グループの開始位置 No.と終了位置 No.を設定します。
ＳＭ モード	シーケンスマクロデータの参照・編集を行うモードです。
Ｉ／Ｏ モード	外部入出力の状態を表示するモードです。 出力は、状態を強制的に ON/OFF することができます。
ＰＲＭ モード	パラメータの参照・編集を行うモードです。 パラメータの詳細は、８．**パラメータ**　の項をあわせてご覧ください。
ＯＰＴ モード	オプション設定の参照・変更を行います。

５．４．１　ＭＯＶモード

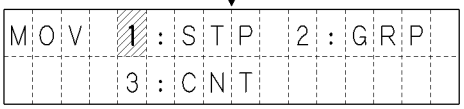
ＭＯＶモードでは位置No.を指定し、設定されている位置データでアクチュエータの移動を行います。ＭＯＶモードには以下の３種類の移動方法があります。

表示名	内　　容
ＳＴＰ	**ステップ移動**：１箇所ずつ移動位置No.を選択して移動します。
ＧＲＰ	**グループ移動**：グループに登録された位置に連続で移動します。
ＣＮＴ	**連続移動**　　：指定した開始位置No.から終了位置No.へ順番に移動します。

移動方法の選択



MOVﾓｰﾄﾞを選択し、 ENT を押します。

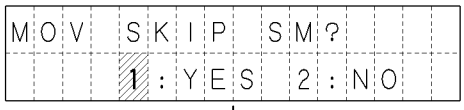


ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで１～３の移動方法を選択し、
ENT を押します。

ステップ移動、グループ移動、連続移動の各画面へ

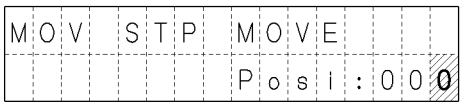
（１）ステップ移動　－　指定した位置No.へ移動します。
位置No.は000～399です。また、位置No.000を選択した場合は原点復帰を行います。
電源投入後で原点復帰を行っていない場合は、原点復帰後に選択位置へ移動します。

①



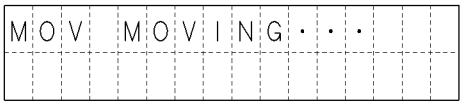
ｼｰｹﾝｽﾏｸﾛ実行の有無を選択します。　＊１
ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで選択し、ENT を押します。

②



ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで、位置No.を選択します。
⬅ ➡ でｶｰｿﾙ位置を移動すれば10の桁100の桁の数値を変更することができます。
位置No.選択後 ENT を押すと移動を開始します。

③

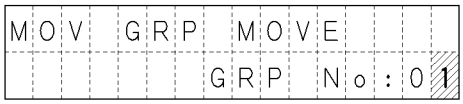


移動中は左記の表示になり、停止すると上の画面に戻ります。

＊１　移動の際に、シーケンスマクロを実行したくないときに便利な機能です。
　　１：YES(ｼｰｹﾝｽﾏｸﾛ実行せず移動のみ)
　　２：NO(ｼｰｹﾝｽﾏｸﾛを実行する)

（２）グループ移動 － グループに登録した位置への連続移動を行います。
グループ No. は 1～99 です。
電源投入後で原点復帰を行っていない場合は、原点復帰後にグループ移動します。
グループ移動は、途中で移動を停止できませんので、ご注意ください。

①



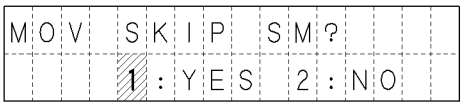
ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで、グループ No. を選択します。
◀ ▶ でｶｰｿﾙ位置を移動すれば 10 の桁数値を変更することができます。
位置 No. 選択後 ENT を押すと移動を開始します。

②

移動中は左記の表示になり、停止すると①の画面に戻ります。

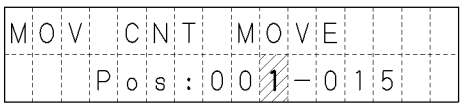
（３）連続移動 － 設定した開始位置 No. から終了位置 No. まで連続で移動します。
位置 No. は 001～399 です。
電源投入後で原点復帰を行っていない場合は、原点復帰後に連続移動を開始します。

①



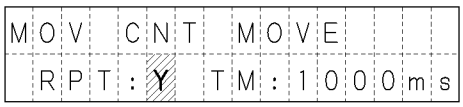
ｼｰｹﾝｽﾏｸﾛ実行の有無を選択します。
ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで選択し ENT を押します。

②



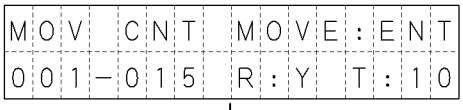
ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで、位置 No. を選択します。
左側の数値が開始位置 No. で右側の数値が終了位置 No. です。
◀ ▶ でｶｰｿﾙ位置を移動すれば 10 の桁 100 の桁の数値を変更することができます。
値を設定後、 ENT を押します。

③



RPT：繰り返しの有無を選択します。
TM ：各動作間の停止時間を設定します。
ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで数値を設定後 ENT を押します。

④



設定した内容を確認します。
ENT を押すと移動を開始します。

⑤

移動中は左記の表示になり、動作終了で④へ戻ります。
途中で停止する場合は MODE を押します。

５．４．２　ＪＯＧモード

ＪＯＧモードは、実際にアクチュエータを動作させ、移動位置を設定するモードです。
速度・加減速・出力等は、ＭＤＩモード又は、パソコンソフトにて設定を行います。

画面表示 *1

ｍｍ表示

JOG　　1:000.000
001　m　2:000.000

パルス表示

JOG　　1:000000
001　P　2:000000

① SELECT MODE / JOG MODE

JOG ﾓｰﾄﾞを選択し [ENT] を押します。

② JOG --HOMING-- / START:ENT

原点復帰が完了していない場合は、原点復帰を行います。
[ENT] を押すと、原点復帰を開始します。

③ HOMING・・・

原点復帰中

④ JOG SELECT Posi / 0001

ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで、位置 No. を選択します。
[←] [→] でｶｰｿﾙ位置を移動すれば 10 の桁 100 の桁の数値を変更することができます。
位置 No. 選択後 [ENT] を押します。

⑤ JOG　1:000.000 / 001　m　2:000.000

カーソルがある軸が選択されている軸です。
左図の場合は、１軸目が選択されています。

JOG　1:000.000 / 001　2:012.500

[ENT] を押す毎に、軸の選択が切り替わります。
左図の場合は２軸目が選択されています。
ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙと [←] [→] でﾃｨｰﾁﾝｸﾞを行います。*2
位置が決定したら、[MODE] を押します。

⑥ JOG WRITE OK? / 001 Y:ENT N:MODE

[ENT] で書き込み後、位置 No. ＋１で④へ。
[MODE] で書き込まずに位置 No. はそのまま④へ。

*1 パラメータで無効に設定された軸は、“******”が表示されます。

*2　ジョグ操作の機能
- JOG 早送り（前進）：[→] 右矢印を押す
- JOG 早送り（後退）：[←] 左矢印を押す
- ６倍速送り　　：[↑] 上矢印＋ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙ
- ２倍速送り　　：ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙのみ
- １倍速送り　　：[↓] 下矢印＋ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙ

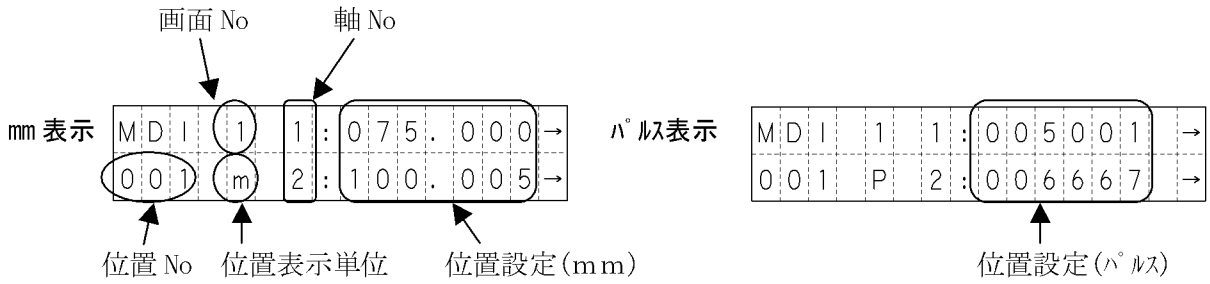
５．４．３　ＭＤＩモード

ＭＤＩモードでは、位置データの参照および、編集を行います。
設定の変更は速度・加減速・出力・位置の各設定値をｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで行います。

ＭＤＩモード画面

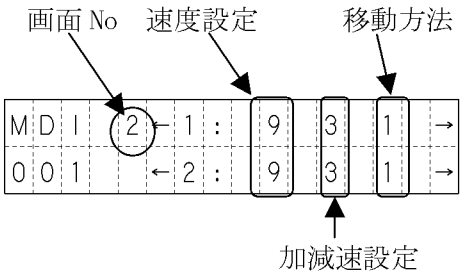
MDI モードでは、設定画面が３画面あります。それぞれの画面について説明します。

MDI 画面１　－　移動位置の設定を行います。



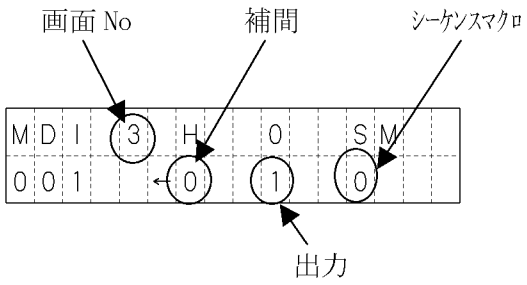
設定値上にｶｰｿﾙがある際に [ENT] を押すと、設定を確定して軸の切り替えを行います。

MDI 画面２　－　速度・加減速・移動方法の設定を行います。



設定値上にｶｰｿﾙがある際に [ENT] を押すと
１軸速度→１軸加減速→１軸移動方法→２軸速度→２軸加減速→２軸移動方法→１軸速度へとカーソルの位置が移動します。

MDI 画面３　－　補間・出力・ｼｰｹﾝｽﾏｸﾛの設定を行います。



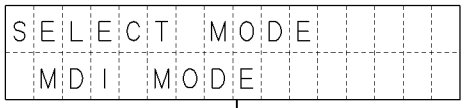
[ENT] を押すと、補間→出力→ｼｰｹﾝｽﾏｸﾛ→補間・・・と順にカーソルの位置が移動します。

位置データの設定

ここでは例として MDI 画面１から順に設定していきます。

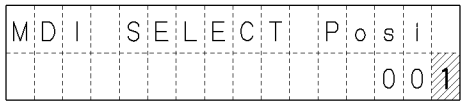
設定の開始

①



MDI ﾓｰﾄﾞを選び、 ENT を押します。

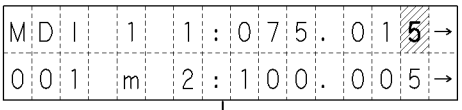
②



位置 No. を設定します。（１～３９９）
ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで、位置 No. を選択します。
← → でｶｰｿﾙ位置を移動すれば 10 の桁 100 の桁の数値を変更することができます。
位置 No. を選択後 ENT を押します。

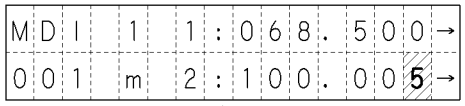
移動位置の設定

③



移動位置を設定します。
← → でｶｰｿﾙを設定を変更する位置へ移動させ、ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで数値を変更します。
設定できたところで、 ENT を押します。*1

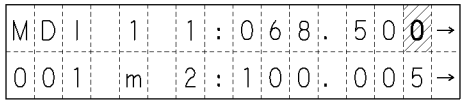
④



位置は実際に取りうる最も近い位置へ修正されます。(位置を mm 表示している場合)
← → ↑ ↓ や ENT でカーソルを移動させ、１～２軸の移動位置を設定して下さい。

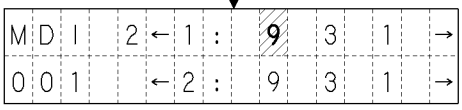
速度・加減速・移動方法の設定

⑤



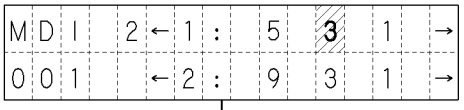
画面を MDI 画面２へ移動します。
移動位置の最小桁で → を押します。*1

⑥



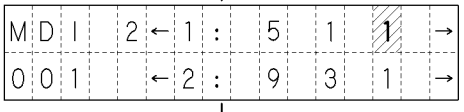
速度を設定します。（１～９）
ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで速度を設定します。
変更できたら ENT を押します。*1

⑦



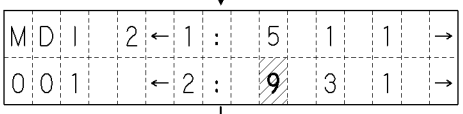
加減速を設定します。（１～３）
ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで加減速を設定します。
変更できたら ENT を押します。*1

⑧



移動方法を設定します。（０～３）
ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで移動方法を設定します。
変更できたら ENT を押します。*1

⑨

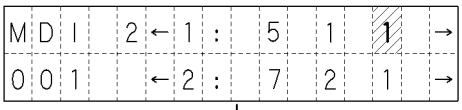


⑥～⑧の要領で ENT や ← → ↑ ↓ でカーソルを移動させ、２軸の速度・加減速・移動方法の設定をして下さい。

次頁へ

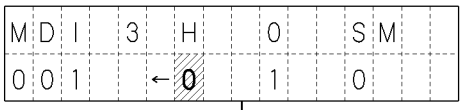
補間、出力、ｼｰｹﾝｽ・ﾏｸﾛの設定

⑩



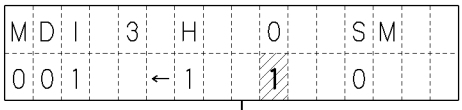
画面を MDI 画面３へ移動します。
ENT や ➡ で移動方法の設定にｶｰｿﾙを移動します。移動方法の設定上で ➡ を押します。*1

⑪



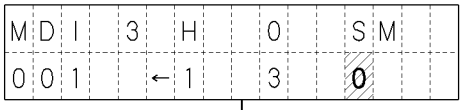
補間を設定します。（０：補間なし／１：補間あり）
ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで補間を設定します。
変更できたら ENT を押します。*1

⑫



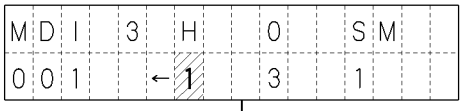
出力を設定します。（０～３）
ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで出力を設定します。
変更できたら ENT を押します。*1

⑬



シーケンスマクロを設定します。（０～９）
ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙでｼｰｹﾝｽﾏｸﾛを設定します。
変更できたら ENT を押します。*1

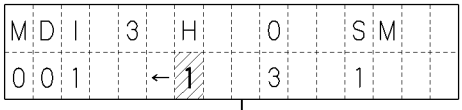
⑭



⬅ を押すと、MDI 画面２に戻ることができます。

書き込み

⑮



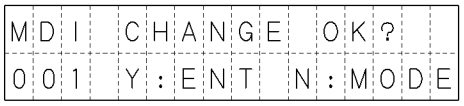
選択した位置 No. の設定がすんだところで MODE を押します。

⑯

ENT で書き込み後、位置 No. ＋１で③へ。
MODE で書き込まずに位置 No. はそのまま③へ。

***1　設定を変更後、ENT 以外でカーソルを移動させると、変更確認画面が表示されます。**

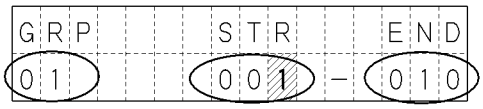
ジョグダイアルで値を変更後、 ENT で値を確定せずに、⬅ ➡ ⬆ ⬇ でカーソルを移動させると以下のような、変更確認画面が表示されます。



ENT で変更後、カーソル移動。
MODE で変更せずにカーソル移動。

５．４．４　ＧＲＰモード

ＧＲＰモードでは、グループデータの編集を行います。
グループデータは、開始位置 No. と終了位置 No. の設定です。



ｸﾞﾙｰﾌﾟ No.　開始位置 No.　終了位置 No.

① SELECT MODE / GRP MODE

GRP ﾓｰﾄﾞを選択し、[ENT] を押します。

② GRP SELECT No / 01

ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで、ｸﾞﾙｰﾌﾟ No. を選択します。
[←] [→] でｶｰｿﾙ位置を移動すれば 10 の桁の数値を変更することができます。
ｸﾞﾙｰﾌﾟ No. 選択後、[ENT] を押します。

③ GRP STR END / 01 001 - 010

ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで、開始位置 No. を設定します。
[←] [→] でｶｰｿﾙ位置を移動すれば 10 の桁 100 の桁の数値を変更することができます。
開始位置 No. 設定後、[ENT] を押します。

④ GRP STR END / 01 001 - 010

終了位置 No. も設定し [ENT] を押します

⑤ GRP STR END / 01 001 - 015

設定が終了したら、[MODE] を押します。*1

⑥ GRP WRITE OK? / 01 Y:ENT N:MODE

書き込みの確認になりますので、
実行する場合は、[ENT] を押します。
中止する場合は、[MODE] を押せば②へ戻ります。

⑦ GRP SELECT No / 02

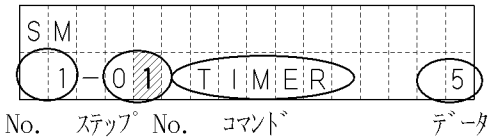
書き込み後、グループ No. が＋１され、
グループ No. の選択②へ戻ります。

*1　終了位置 No. が、開始位置 No. より大きかった場合は、エラー表示になります。
エラー後は、[ENT] を押すと③へ戻り、[MODE] を押すと②へ戻ります。

GRP STR>END Err
OK:ENT Ret:MODE

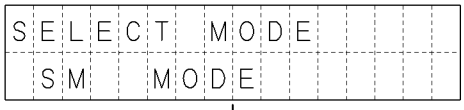
５．４．５　ＳＭ　モード

ＳＭモードでは、シーケンスマクロの編集を行います。
シーケンスマクロのコマンド内容は、**４．６シーケンスマクロ機能**　を参照ください。



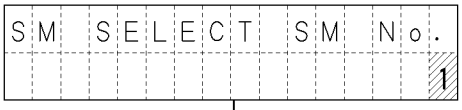
設定方法

①



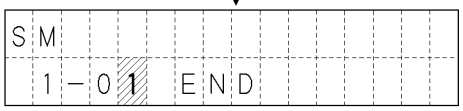
ＳＭモードを選択し、[ENT] を押します。

②



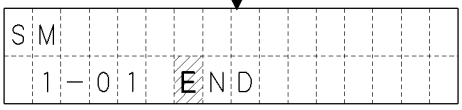
ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで、ｼｰｹﾝｽﾏｸﾛ No. を選択します。
数値を設定後、 [ENT] を押します。

③



ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで、ｽﾃｯﾌﾟ No. を選択します。
設定するｽﾃｯﾌﾟ No. で [ENT] を押します。

④

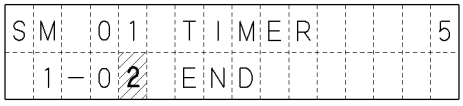


ｶｰｿﾙがｺﾏﾝﾄﾞの部分に移動します。
ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙでｺﾏﾝﾄﾞを選択し [ENT] を押します。

⑤

ｶｰｿﾙがﾃﾞｰﾀの部分に移動します。
ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで数値を選択し [ENT] を押します。

⑥



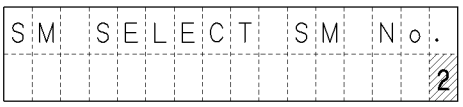
ｽﾃｯﾌﾟ No. が＋１された表示に変わります。

ここで終了する場合は [MODE] を押します。

⑥

書き込みする場合は [ENT] を押します。
書き込まない場合は [MODE] を押します。

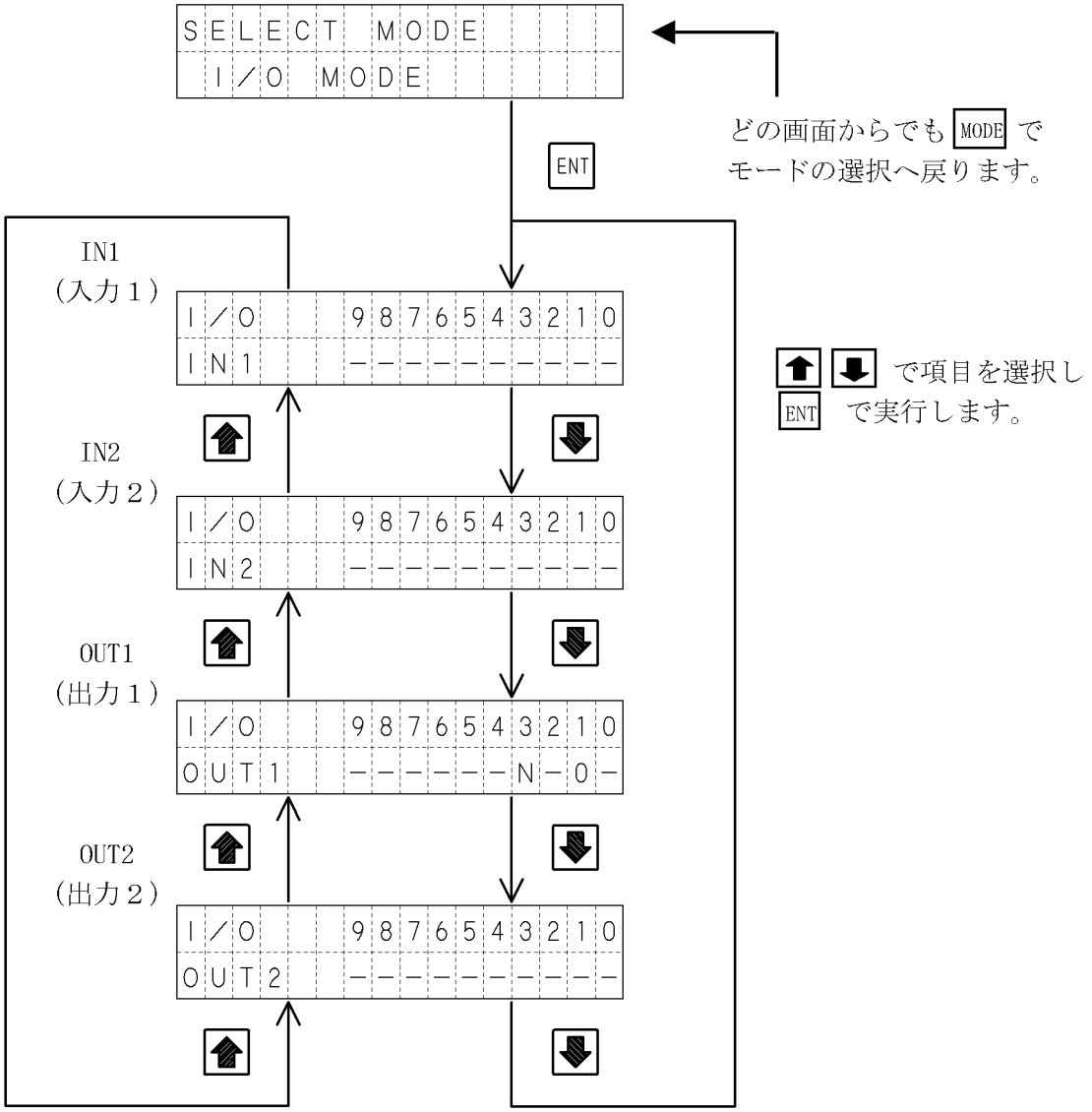
⑦



書込を行った場合は、設定した次のｼｰｹﾝｽﾏｸﾛ No. を表示します。
書き込みしなかった場合は、同じｼｰｹﾝｽﾏｸﾛ No. を表示します。

５．４．６　Ｉ／Ｏモード

Ｉ／Ｏモードでは、コントローラの外部入出力の状態と、現在位置を表示します。
また、出力の表示画面では、出力の変更を行うことができます。



（１）入力状態の表示

ＩＮ１およびＩＮ２では、画面の０～９に割り当てられた入力の状態を表示します。

Ｉ／Ｏ		９	８	７	６	５	４	３	２	１	０
ＩＮ１		－	－	－	－	－	－	－	－	－	－

(画面は IN1)
○：ON　　－：OFF

各番号へ割り当てられた入力は下表の通りです。

画面	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
IN1	LS2	LS1	EXP-IN4	EXP-IN3	EXP-IN2	EXP-IN1	STB	STOP	GRP	RES
IN2	IP 200	IP 100	IP 80	IP 40	IP 20	IP 10	IP 8	IP 4	IP 2	IP 1

（２）出力状態の表示

ＯＵＴ１およびＯＵＴ２では、画面の０～９に割り当てられた出力の状態を表示します。

Ｉ／Ｏ		９	８	７	６	５	４	３	２	１	０
ＯＵＴ１		－	－	－	－	－	Ｎ	－	０	－	

(画面は OUT1)
○：ON　　－：OFF　　※ N は未使用

各番号へ割り当てられた出力は下表の通りです。

画面	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
OUT1	OUT2	OUT1	EXP-OUT4	EXP-OUT3	EXP-OUT2	EXP-OUT1	未使用	ALM	RDY	IN-P *
OUT2	OP 200	OP 100	OP 80	OP 40	OP 20	OP 10	OP 8	OP 4	OP 2	OP 1

（３）出力状態の変更

①

Ｉ／Ｏ		９	８	７	６	５	４	３	２	１	０
ＯＵＴ１		－	－	－	－	－	Ｎ	－	０	－	

↓

②

Ｉ／Ｏ		９	８	７	６	５	４	３	２	１	０
ＯＵＴ１		０	－	－	－	－	Ｎ	－	０	－	

で、変更したい出力の状態表示にカーソルを合わせます。

ENT を押します。

押す毎に状態を反転させることができます。

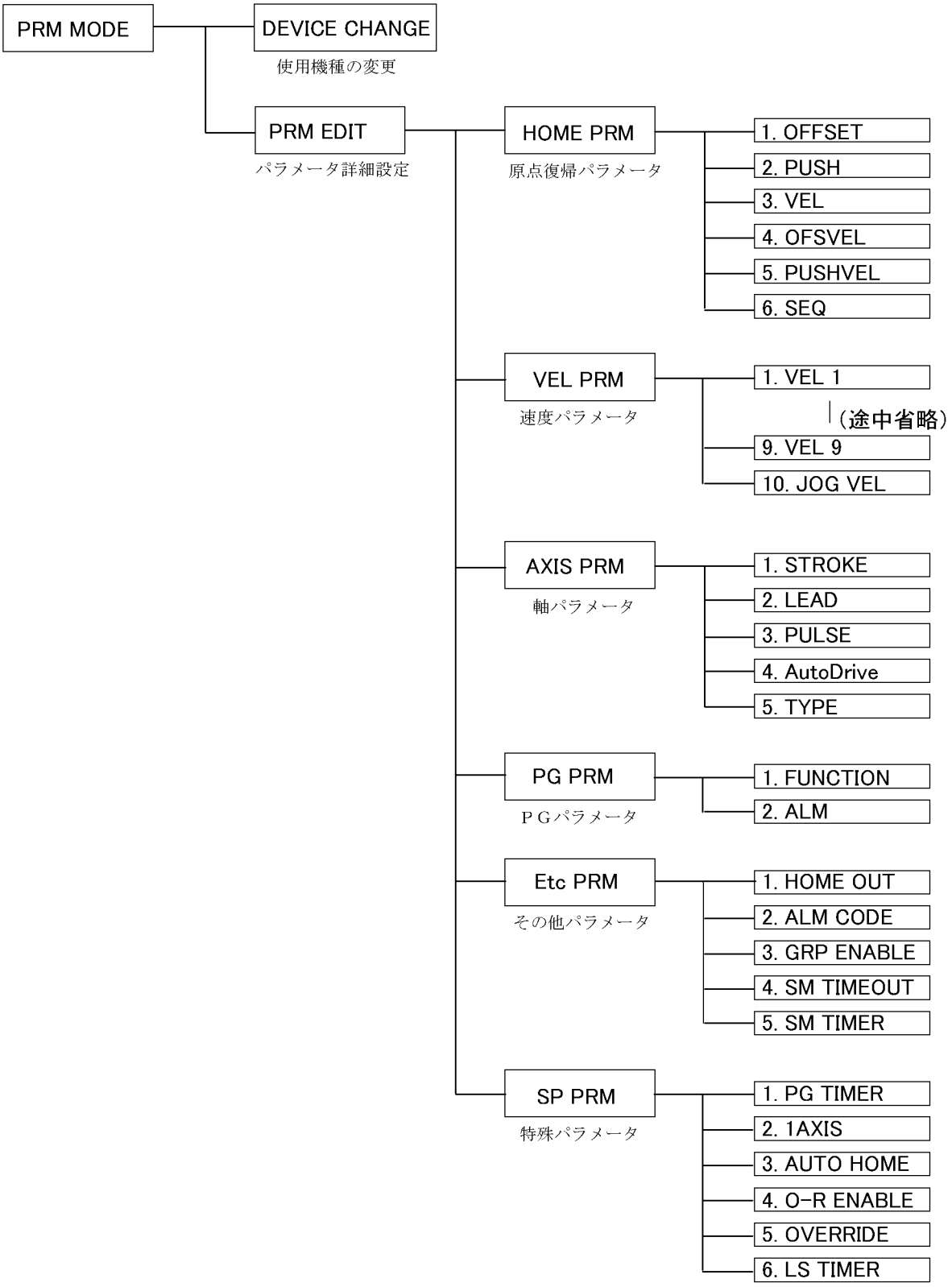
出力をＯＮした場合、Ｉ／Ｏモードから他のモードに移ってもＯＮした状態を保持していますので、ご注意下さい。

＊ OUT1 で、IN-P の出力状態の変更もできますが、ON になった直後に入出力の状態をモニタするための通信によって、IN-P は OFF になってしまいます。

５．４．７　ＰＲＭモード

ＰＲＭモードでは、パラメータの照会・編集を行います。
パラメータは以下のような構成になっています。

パラメータの構成



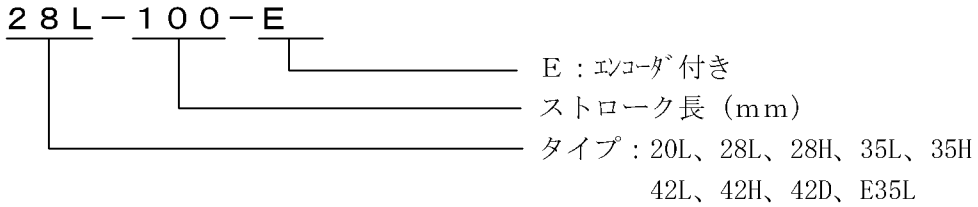
各パラメータの内容については、　**８．パラメータ**　の項を参照して下さい。

（１）DEVICE CHANGE（使用機種の変更）

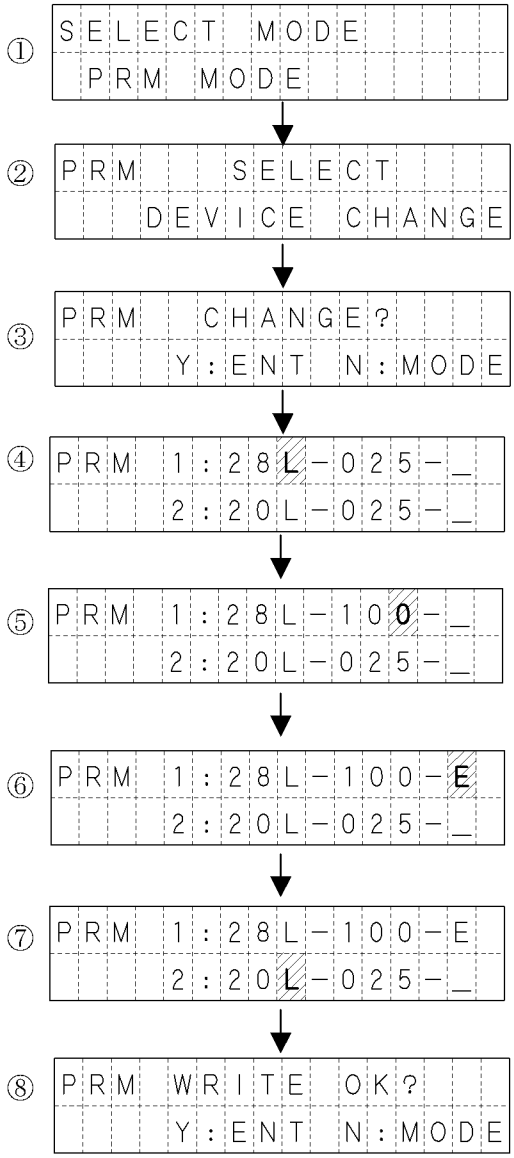
使用機種の変更では、機種を選択すると、必要な全パラメータをコントローラに書き込みます。

⚠ 誤った機種に設定されると故障の原因となりますので、ご注意ください。

表示解説



使用機種の変更方法



PRM ﾓｰﾄﾞを選択し、ENT を押します。

ENT を押します。

機種変更の確認です。 ENT を押します。

ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで、１軸目のﾀｲﾌﾟを選択します。
確定後、ENT を押します。

ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで、ｽﾄﾛｰｸを選択します。
確定後、ENT を押します。

ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで、ｴﾝｺｰﾀﾞ仕様を選択します。
確定後、ENT を押します。

同様に２軸目の設定を行います。
終了して、設定の書込みは MODE を押します。

書き込む場合は ENT を押します。
書き込まない場合は MODE を押します。
いずれの場合も、②へ戻ります

⚠ DEVICE CHANGE を行った際は、電源を一度 OFF にしてください。

（２）PRM EDIT（パラメータ詳細設定）

出荷時に適正なパラメータを設定し出荷しておりますので、通常使用においてパラメータの変更を行う必要はありません。
しかしながら、下記のような場合にはパラメータの変更が必要となります。

・１軸と２軸で使用しているアクチュエータを入れ替えたい（機種が同じ場合は不要）。
・アクチュエータを変更したい。
・有効軸の設定を変更したい。
・原点復帰後のオフセットの位置を変更したい。
・原点復帰順序の設定をしたい。
・速度設定１～９の速度を変更したい。
・エンコーダ付きアクチュエータで、ＰＧの機能を切り替えたい。

パラメータ詳細設定を行うには、**ＯＰＴ　モード**　で
「パラメータ詳細設定の表示をする」に変更する必要があります。
PRM　DISABLE：表示しない　**ENABLE**：表示する　　初期値は表示しない(DISABLE)。

設定方法

パラメータ詳細設定の表示をする(ENABLE)　に変更します

① SELECT MODE / OPT MODE　OPT ﾓｰﾄﾞを選択し [ENT] を押します。

② OPT >mm / 1. UNIT Pulse　[↑] [↓] で２．ＰＲＭ　を選択します。

③ OPT >DISABLE / 2. PRM ENABLE　この状態で [ENT] を押します。

④ OPT >DISABLE / 2. PRM ENABLE　[↑] [↓] で ENABLE を選択します。

⑤ OPT >DISABLE / 2. PRM ENABLE　ｶｰｿﾙが ENABLE 側になります。
この状態で [ENT] を押します。

⑥ OPT DISABLE / 2. PRM >ENABLE　選択表示の“＞”が ENABLE 側になります。
[MODE] で、①の表示となります。

！　ＯＰＴモードでの設定は、電源 OFF 及び、非常停止ﾘｾｯﾄで初期値に戻ります。

パラメータ詳細設定の開始

①

DEVICE CHANGE 画面から
[↑] か [↓] を押します。

②

PRM EDIT の画面が表示されたら、
[ENT] を押します。

③

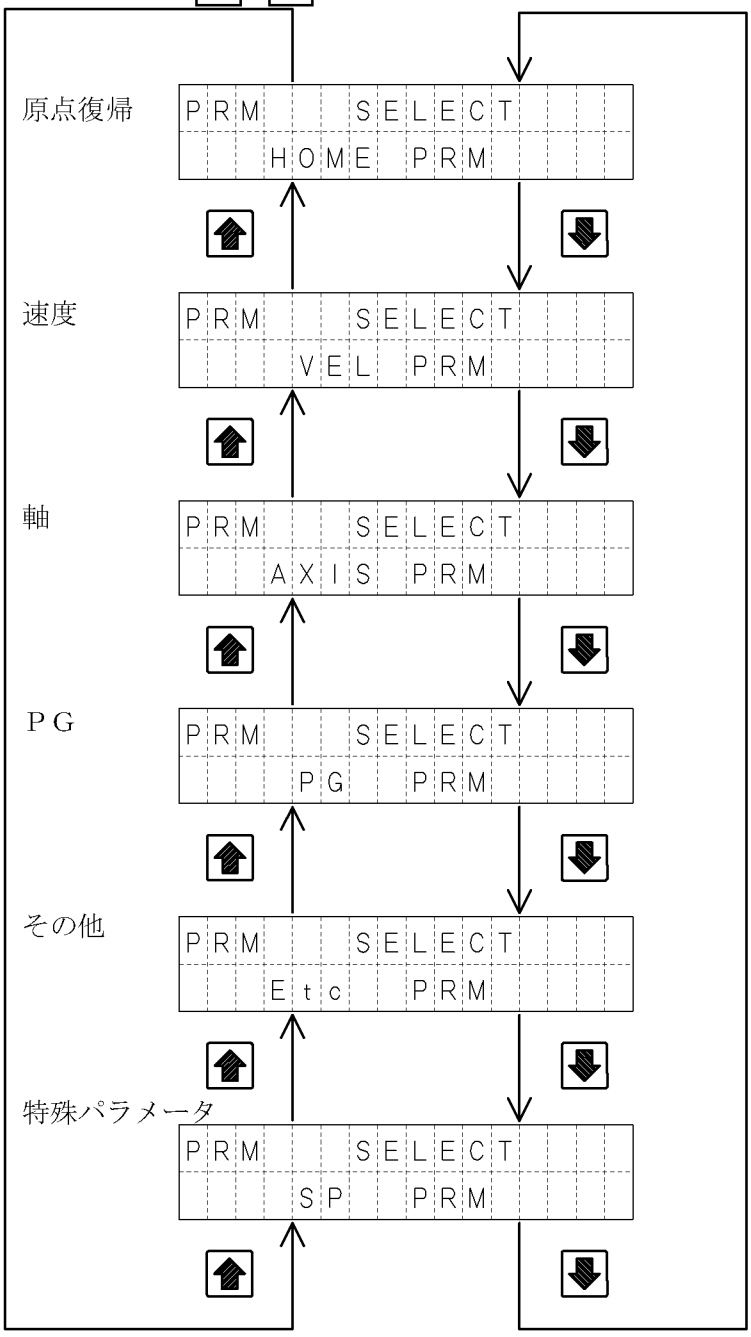
詳細設定を行う場合は、[ENT] を押します。
中止する場合は、[MODE] を押します。

④

パラメータのグループが表示されます。

（3）パラメータのグループ

パラメータには、大きく分けて６つのグループがあり、変更したいパラメータ項目が属するグループを ⬆ ⬇ で選択します。



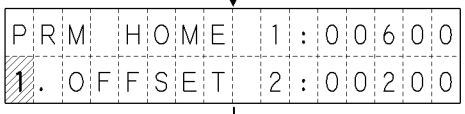
各パラメータ項目の設定

ここでは、原点復帰パラメータの押込量(PUSH)を設定する例を示します。

①

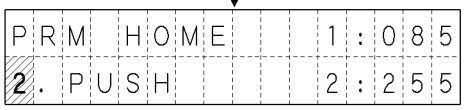
HOME を選択し、[ENT] を押します。

②



変更したい項目が表示されるまで、
[↓] を押します。(この場合は３回)

③



変更したい項目が表示された時点で、
[ENT] を押します。

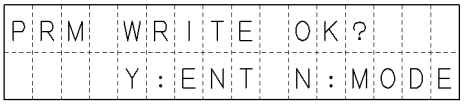
④

１軸目の設定値上にカーソルが移動し、変更が可能な状態になります。
[←] [→] で、値を変更する桁へｶｰｿﾙを移動し、ｼﾞｮｸﾞﾀﾞｲｱﾙで数値を変更します。
値が決定したら、[ENT] を押します。

⑤

各軸設定が終了したら、[MODE] を押します。

⑥



書き込みの確認画面面が表示されます。
書き込む場合は、[ENT] を押します。
書き込まない場合は、[MODE] を押します。

⑦

書き込んだ場合は、次の項目が表示されます。

５．４．８　ＯＰＴ　モード

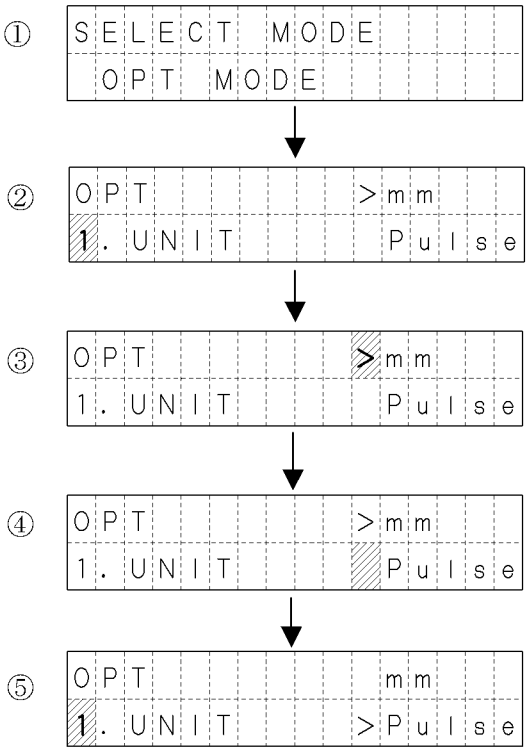
ＯＰＴモードでは、オプション設定を行います。
設定する項目は以下の２項目があります。

（１）UNIT　　ｍｍ　：ｍｍ表示　　Pulse：パルス表示
位置を、ｍｍまたはパルスのどちらで表示するかを設定します。初期値はｍｍ表示。

（２）PRM　　DISABLE：表示しない　　ENABLE：表示する
パラメータ詳細設定の表示をする・しないを設定します。初期値は表示しない(DISABLE)。

設定方法

UNIT を Pulse（パルス表示）に変更する例



① OPT ﾓｰﾄﾞを選択し [ENT] を押します。

② [↑] [↓] で設定する項目を選択します。
選択後、[ENT] を押します。
この場合は、この状態で [ENT] を押します。

③ 選択されている方にｶｰｿﾙが表示されます。
[↓] で機能を選択します。

④ ｶｰｿﾙが Pulse 側であるのを確認し、[ENT] を押します。

⑤ 選択表示の“＞”が Pulse 側になり、ｶｰｿﾙが項目選択に表示されます。
[MODE] で、①の表示となります。

PRM EDIT も同様の方法で変更できます。

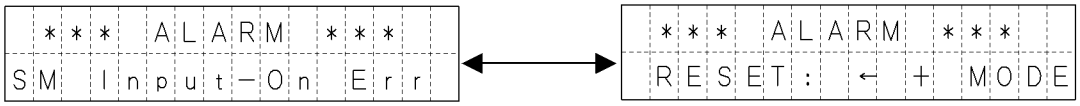
！　ＯＰＴモードでの設定は、電源 OFF 及び、非常停止ﾘｾｯﾄで初期値に戻ります。

■ ■　５．５　アラーム表示　■ ■

アラームが発生した場合、アラームの内容により次のような画面が表示されます。

アラームは内容により、アラーム１とアラーム２に分かれます。

①アラーム１　　(アラームリセット可)



１秒毎に切り替わります。

画　面　表　示	ア　ラ　ー　ム　内　容
SM Input-On Err	シーケンスマクロ入力 ON 待ちエラー
SM Input-Off Err	シーケンスマクロ入力 OFF 待ちエラー
Position No. Err	位置 No.入力エラー
EMERGENCY STOP	非常停止

②アラーム２　　(アラームリセット不可)

画　面　表　示	ア　ラ　ー　ム　内　容
COM Err	通信エラー
AXIS1 LS ON Err	１軸目原点 LS ON エラー
AXIS2 LS ON Err	２軸目原点 LS ON エラー
AXIS1 Homing Err	１軸目原点復帰エラー
AXIS2 Homing Err	２軸目原点復帰エラー
Deviation Over	偏差オーバーエラー
POS Setting Err	移動指令値設定エラー
VEL Setting Err	速度設定エラー
ACC Setting Err	加速度設定エラー
PG Connect Err	エンコーダ接続エラー
RAM Check Err	RAM チェックエラー
EEPROM Check Err	EEPROM チェックエラー
EEPROM Write Err	EEPROM 書き込みエラー
Different Pulses	出力パルス数不一致エラー
Unknown Err Item	該当なし

各アラームの詳細は、　**７．アラーム**　をご覧下さい。