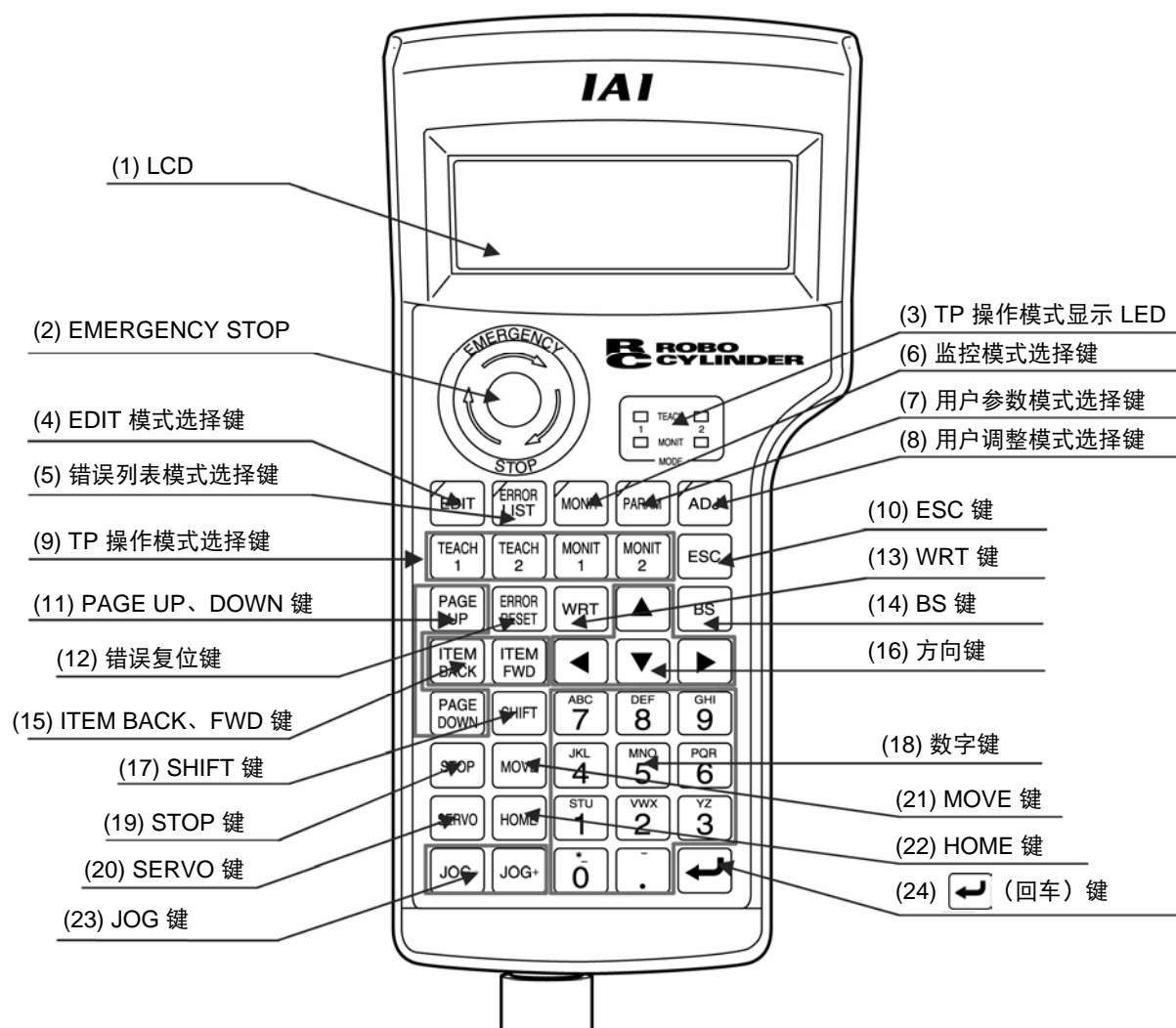


6-3 各部分说明



(1) LCD

最大为横向 20 字符 / 行、纵向 4 行的液晶显示。
可显示各类设定值的编辑及示教内容等。

(2) EMERGENCY STOP (急停按钮开关)

本开关是按锁旋转复位的蘑菇形开关。

本开关与控制器的急停信号线串联，按下后将进入急停状态，并切断电机的供电。

(本开关为常闭触点 (b 触点)。)

(* 关于急停信号线及其状态，请另行参阅“控制器使用说明书”。)

解除急停状态时，将本开关的操作部位沿箭头方向转动。

注意： 使用链路电缆连接多个轴的控制器时，EMERGENCY STOP 仅对连接示教盒的控制器所在轴生效。

： 在 ACON-CG、PCON-CG、RCP2-CG（外接断路继电器型）、ERC、REC2 系列中，EMERGENCY STOP 仅在外部设有急停回路时生效。请务必仔细阅读控制器的使用说明书。

(3) TP 操作模式显示 LED

• TEACH1：“[TEACH 1] 示教 1”模式时，LED 点亮。

PIO 禁止：可以向控制器写入位置数据、参数或发出驱动动作系统的指令。

有安全速度：与位置数据无关，最高速度为参数中设定的安全速度。

• TEACH 2：“[TEACH 2] 示教 2”模式时，LED 点亮。

PIO 禁止：可以向控制器写入位置数据、参数或发出驱动动作系统的指令。

无安全速度：允许以位置数据中注册的速度移动。

• MONIT1：“[MONIT 1] 监控 2”模式时，LED 点亮。

允许 PIO：只可以执行监控。无法向控制器中写入位置数据及参数等。

有安全速度：与位置数据无关，最高速度为参数中设定的安全速度。

• MONIT 2：“[MONIT 2] 监控 2”模式时，LED 点亮。

允许 PIO：只可以执行监控。无法向控制器中写入位置数据及参数等。

无安全速度：允许以位置数据中注册的速度移动。

(4) EDIT 模式选择键

切换至“编辑 / 示教”模式。EDIT 模式选择键的 LED 点亮状态下有效。

(5) 错误列表模式选择键

切换至“错误列表”模式。错误列表模式选择键的 LED 点亮状态下有效。

控制器中发生报警时“ERROR LIST”键的 LED 将闪烁。

(6) 监控模式选择键

切换至“监控”模式。监控模式选择键的 LED 点亮状态下有效。

(7) 用户参数模式选择键

切换至“用户参数”模式。用户参数选择键的 LED 点亮状态下有效。

(8) 用户调整模式选择键

切换至“用户调整”模式。用户调整模式选择键的 LED 点亮状态下有效。

(9) TP 操作模式选择键

选择 TEACH 1 (“示教 1”模式)、TEACH 2 (“示教 2”模式)、MONIT 1 (“监控 1”模式)、MONIT 2 (“监控 2”模式)。

切换至所选的 TP 操作模式。

切换后，TP 操作模式显示 LED 中所选的 LED 将点亮。

(10) ESC 键

- 返回上一级画面显示。
系统配置中包括多层嵌套。通过本按键可以返回上一层（上一级画面）。

不清楚操作方法时，请按“**ESC** 键”返回上一层重新执行操作。

- 数据输入操作中的输入数据取消
数据输入操作过程中，取消输入数据。
- 移动及连续移动中的停止开关
移动和连续移动过程中按下此键，将立即减速停止。

(11) PAGE UP、DOWN 键

增减编辑及显示项目编号（位置编号、错误列表编号、用户参数编号），切换画面。

(12) 错误复位键

即使不进行软件复位，当发生恢复级别的错误时，使用本按键可以解除错误并清除提示信息。

(13) WRT 键

向控制器发送编辑数据。（将数据保存到控制器的存储器中。）

只发送 LCD 上当前显示的数据。（不可汇总多个位置 No. 进行发送。）

（位置数据时，可汇总单个位置的数据进行发送）

(14) BS 键

退格键。数据输入过程中，删除前 1 个输入的字符。

(15) ITEM BACK、FWD 键

在编辑、监控和用户参数画面中进行增减量的操作，切换项目。

(16) 方向键

- 编辑画面
将光标移动至画面内的各编辑项目上。不执行画面的切换。
- 监控画面、错误列表画面
通过▲、▼键进行增减，切换画面。
通过◀、▶键在连接轴范围内增减轴编号，切换画面。

(17) SHIFT 键

用于将来功能扩展的按键，当前不使用。

(18) 数字键

用于输入数值。

(19) STOP 键

移动和连续移动过程中按下此键，将立即减速停止。
(示教 / 再现模式中有效。)

(20) SERVO 键

切换驱动器的伺服 ON/OFF。
(示教 / 再现模式中有效。)

(21) MOVE 键

开始驱动器的移动或连续移动。
(示教 / 再现模式，且处于伺服 ON 状态下有效。)

(22) HOME 键

执行返回原点操作。(示教 / 再现模式，且处于伺服 ON 状态下有效。)

(23) JOG-、+ 键

- JOG - 负方向 JOG 移动
- JOG + 正方向 JOG 移动
(示教 / 再现模式，且处于伺服 ON 状态下有效。)

(24) (回车) 键

用于确定数据输入或操作。

7. 连接/断开控制器

7-1 连接示教盒


(1) 将示教盒的电缆连接至控制器正面的主通信端口连接器上。

对于有 PORT 开关的控制器，务必将 PORT 开关拨至“OFF”一侧后再进行连接。



关于主通信端口连接器和 PORT 开关的位置，请参阅使用的控制器使用说明书。

(2) 下一步，请将有 PORT 开关的控制器 PORT 开关拨至“ON”一侧。

7-2 断开示教盒

按示教盒键槽开关阵列中的  键，选择“1. 结束”，结束所有处理。

接下来，对于有 PORT 开关的控制器，应将 PORT 开关拨至 OFF 一侧，然后拔出示教盒的连接器。
操作：

1. 按  键约 2.5 秒以上。
2. 按数字键 ，选择“1. 结束”。
3. 对于有 PORT 开关的控制器，将 PORT 开关拨至 OFF 一侧。
4. 拔出示教盒的连接器。

注意： 在 PCON、ACON、SCON、ERC2 中，断开示教盒时将进入瞬间急停状态，此现象并非异常。

注意： 无 AUTO/MANU 开关的 PCON、ACON、ERC2 控制器应在将 TP 操作模式设定为“MONIT2”后再断开。（请参阅 8.10 TP 操作模式。）

在 ERC2 中，以及在网关、SIO 转换器上连接示教盒进行控制器设定时

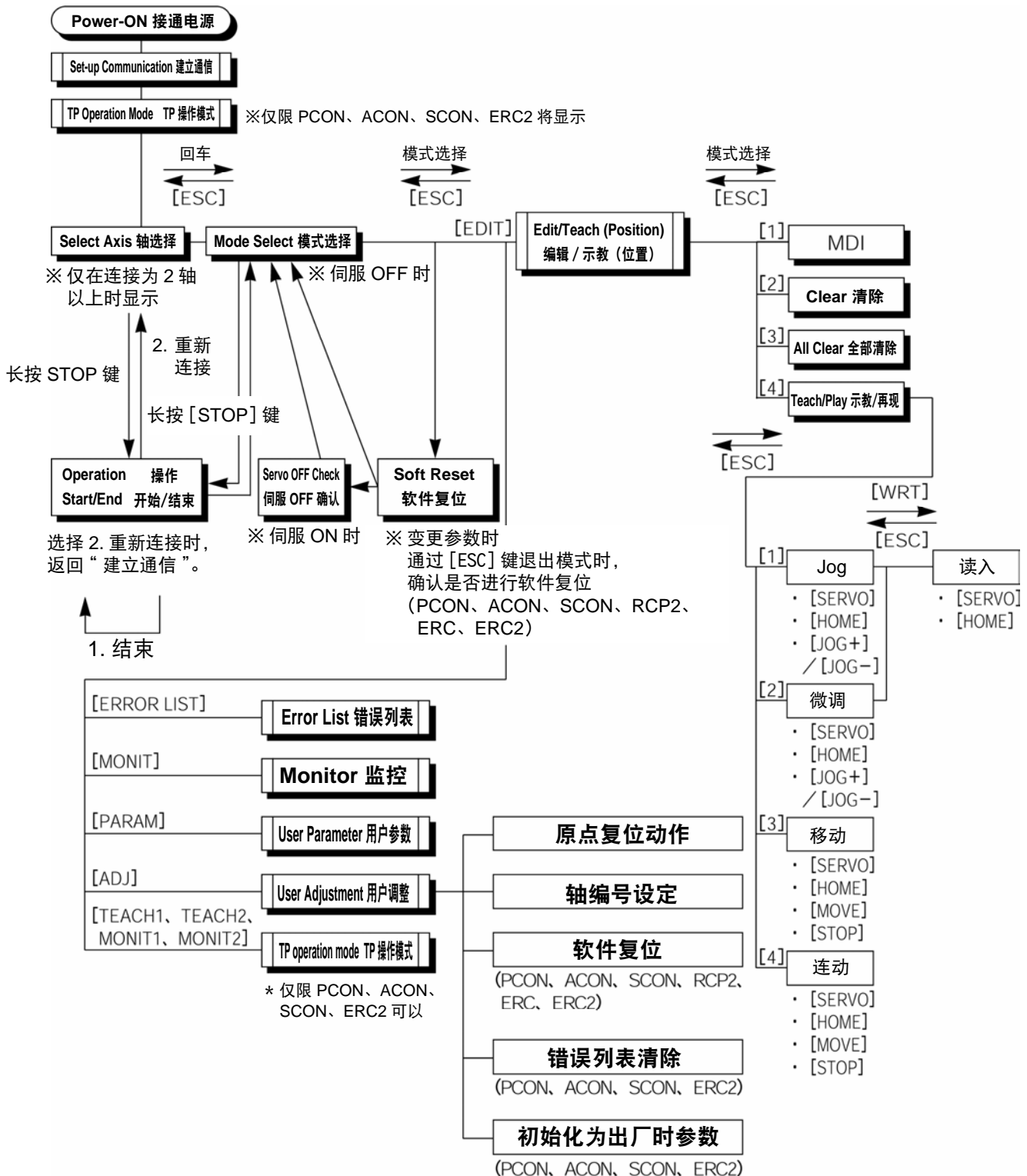
- 如在保持“TEACH1”、“TEACH2”设定的状态下直接断开，I/O 将失效，无法通过 PLC 进行控制。
- 如在操作“MONIT1”设定的状态下直接断开，无论来自 PLC 的指令如何，最高速度均变为参数中设定的安全速度。

8. 操作：模式切换图

(1) 定位模式 (PCON-PL/PO、ACON-PL/PO、SCON 脉冲串模式以外)

通过示教器进行作业的整体流程为如下所示的树状结构。

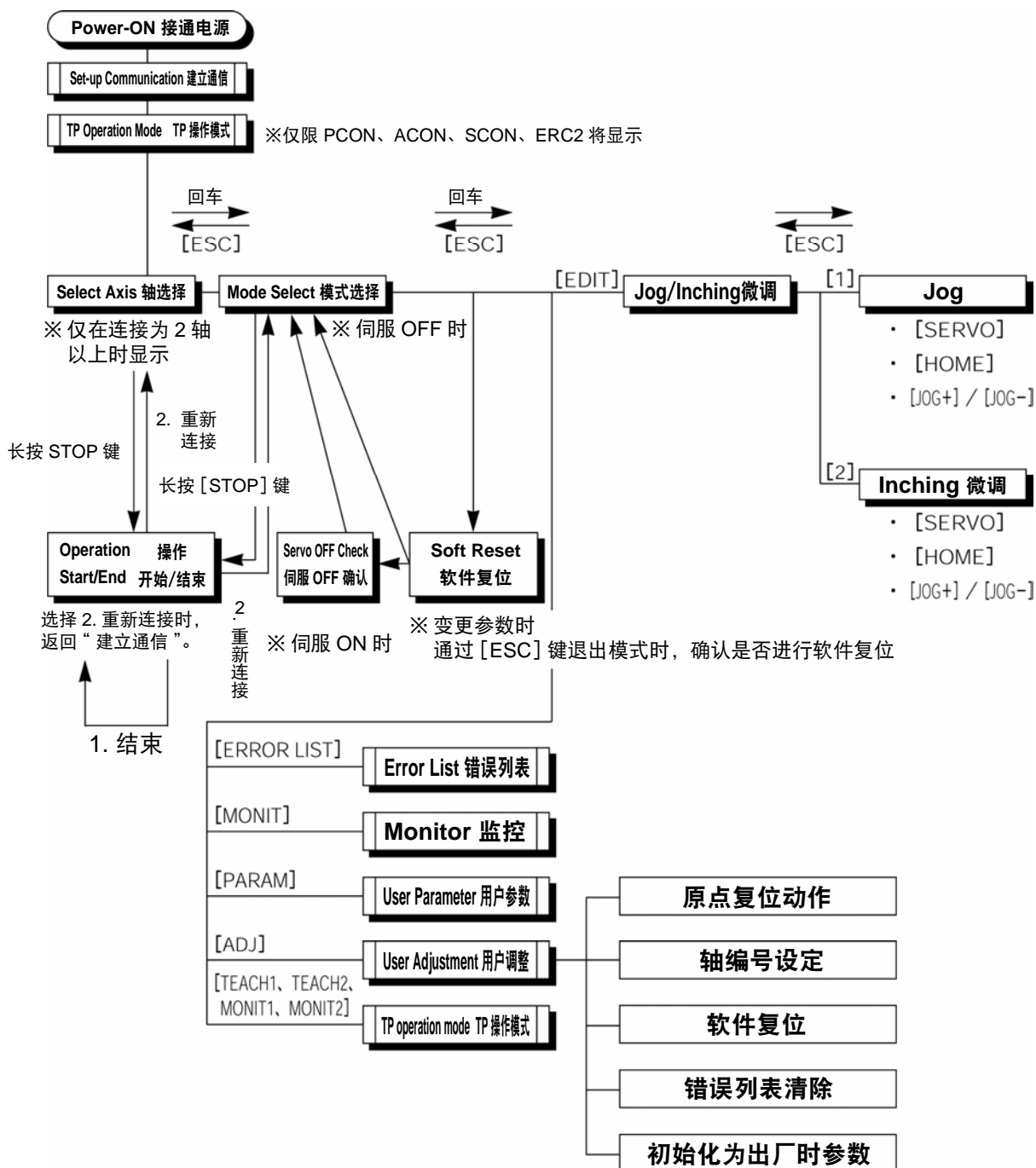
返回前一画面按 ESC 键。



(2) 脉冲串 (PCON-PL/PO、ACON-PL/PO、SCON 脉冲串模式)

通过示教器进行作业的整体流程为如下所示的树状结构。

返回前一画面按 ESC 键。



8-1 接通电源时的初始画面及 TP 操作模式画面

与控制器连接后，将向示教器供电并开始处理。

如控制器带 PORT 开关，打开 PORT 开关，即会向示教器供电并开始处理。

LCD 显示画面（下面简称“画面”）在接通电源后将显示示教器的软件版本号等信息。

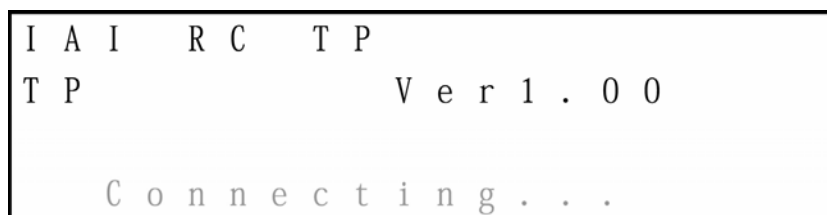


图 8.1 接通电源时的初始画面

PCON、ACON、SCON、ERC2 控制器确认结束连接后，将自动切换至 TP 操作模式选择画面。
RCP、RCS、E-con、RCP2、ERC 控制器在连接有多台的条件下，将自动切换至控制器的选择画面。

T P	O p e r a t i o n	M o d e
* T E A C H 1		* T E A C H 2
* M O N I T 1		* M O N I T 2





选择并按下  、  、  、  中的任意键，将切换至控制器的选择画面（轴选择画面）。



图 8.2 TP 操作模式选择画面

操作模式从下列 4 个菜单中选择。

- TEACH1 ： “ 「TEACH 1」 示教 1” 模式时，LED 点亮。
 - PIO 禁止 ： 可以向控制器写入位置数据、参数或发出驱动动作系统的指令。
 - 有安全速度 ： 与位置数据无关，最高速度为参数中设定的安全速度。
- TEACH 2 ： “ 「TEACH 2」 示教 2” 模式时，LED 点亮。
 - PIO 禁止 ： 可以向控制器写入位置数据、参数或发出驱动动作系统的指令。
 - 无安全速度 ： 允许以位置数据中注册的速度移动。
- MONIT1 ： “ 「MONIT 1」 监控 2” 模式时，LED 点亮。
 - 允许 PIO ： 只可以执行监控。无法向控制器中写入位置数据及参数等。
 - 有安全速度 ： 与位置数据无关，最高速度为参数中设定的安全速度。
- MONIT 2 ： “ 「MONIT 2」 监控 2” 模式时，LED 点亮。
 - 允许 PIO ： 只可以执行监控。无法向控制器中写入位置数据及参数等。
 - 无安全速度 ： 允许以位置数据中注册的速度移动。

8-2 控制器选择（使用多台时）

通信回路上连接有多台控制器时，将显示轴选择画面。如果只有 1 台，则不需要进行轴选择，可跳至“8.3 模式选择”。

通过 、 键上下移动选择轴编号，在接通示教器电源时，将依次显示电源已接通的控制器。打开要选择的控制器。

然后按回车键。选择被确定，画面切换至“[Mode Select] 模式选择”画面。

控制器最多可连接 16 台。但不可将 PCON、ACON、SCON、ERC2 组和 RCP、RCS、E-Con、RCP2、ERC 控制器连接使用。

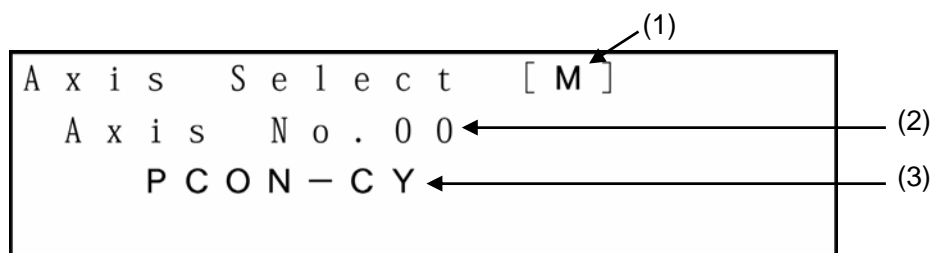


图 8.3 控制器选择画面

① 协议类型显示 M: Modbus T: 专用协议

② 轴号显示

③ 连接轴显示: PCON、ACON、SCON、ER2 时，显示 PCON-CY 等连接轴的系列名及类型名。
RCP、RCS、E-Con、RCP2、ERC 时，将显示“[Connected] 连接”。

注意： 如果控制器带 PORT 开关，打开 PORT 开关，接通示教器电源时，将只检测已接通电源的控制器。

后述内容是对此处所选轴（控制器）执行的相关作业。

8-3 模式选择

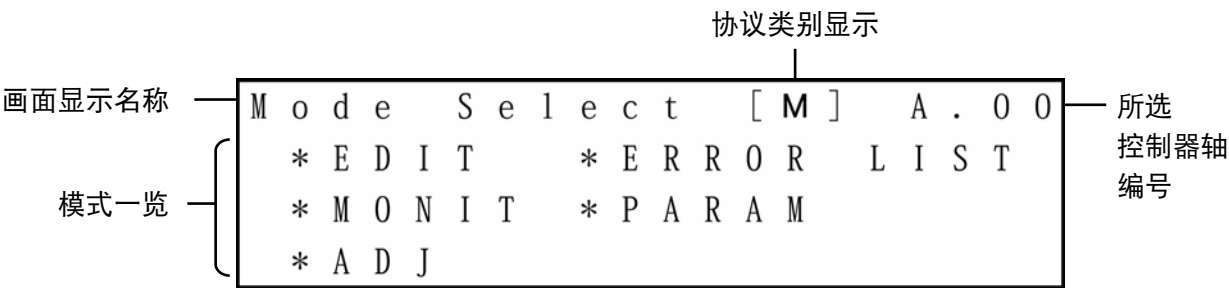


图 8.4 模式选择画面

如显示画面所示，共有 5 种模式，选择其中任意一种模式。

选择方法为按 、、、、 中的任意一个。

按键之后，将进入所选模式的画面。

但是，如果按键的 LED 为熄灭状态，则无法切换到该模式。

模式一览

- (1) *EDIT

定位模式（PCON-PL/PO、ACON-PL/PO、SCON 脉冲串模式以外）
定位模式数据表的显示及编辑功能
(参照 8.4.8.5 项)
脉冲串（PCON-PL/PO、ACON-PL/PO、SCON 脉冲串模式）JOG 动作、微调动作
(参照 8.5.8 项)
- (2) *MONIT

控制器状态显示（参照 8.6 项）
- (3) *ERROR LIST

详细报警内容显示（参照 8.7 项）
- (4) *PARAM

轴的区域信号输出范围与轴属性的设定（参照 8.8 项）
- (5) *ADJ

原点返回的执行及控制器的轴号设定（参照 8.9 项）

8-4 编辑/示教

8-4-1 PCON、ACON、SCON、ERC2

选择模式的“*EDIT”，将显示编辑 / 示教的选择画面。

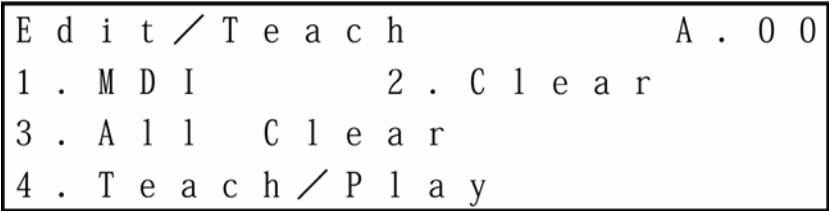


图 8.5 编辑 / 示教选择画面

按 键，选择 MDI，将显示控制器中存储的位置数据表的内容。

- A: 表示绝对坐标指定 (ABS)
- I: 表示相对坐标指定 (INC)

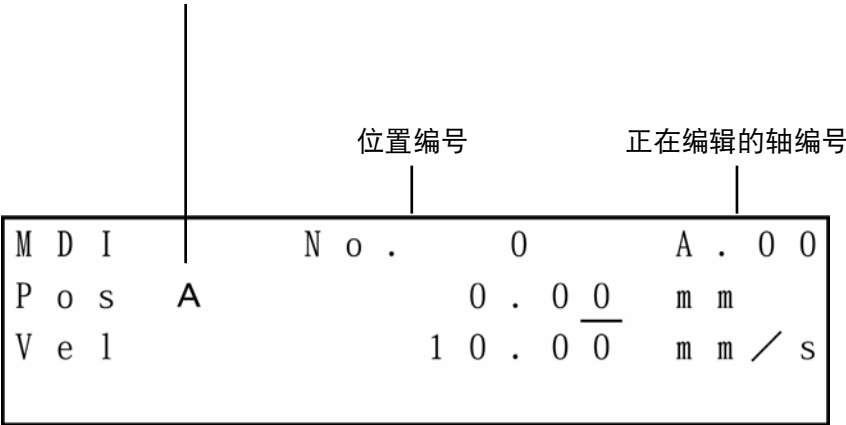




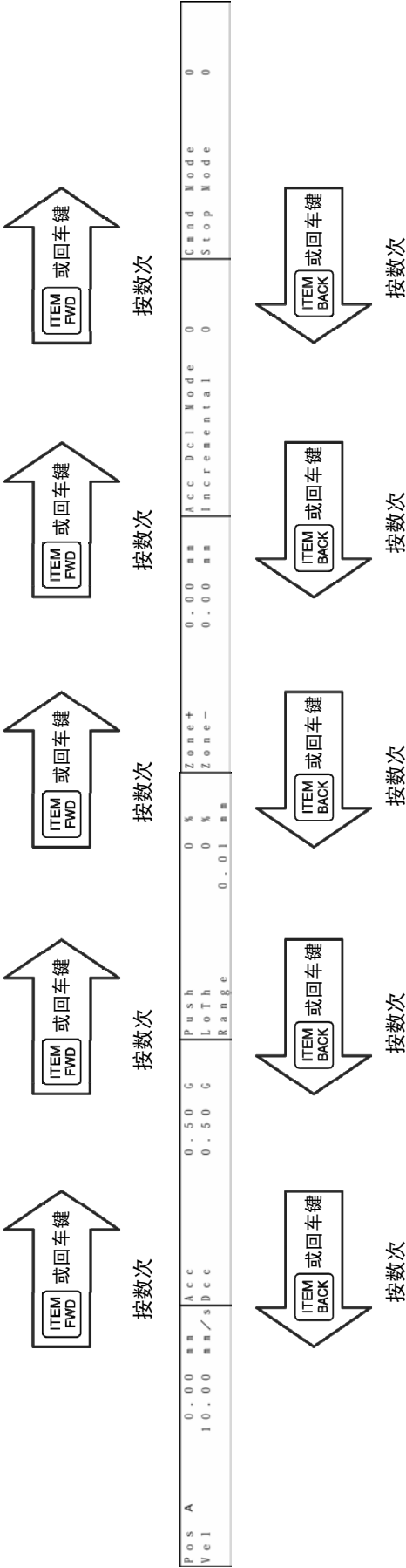
图 8.6 位置与速度数据画面

位置编号的指定

通过 、 键上下移动选择位置编号，将依次显示打开的位置编号的位置数据。
或者通过 、 、 、 键将光标移动至位置编号上，用数字键输入数字，然后按回车键，也将显示指定位置编号的位置数据。

位置数据表的画面为分屏显示。

按  、  键，画面内的光标将随按键移动。执行至最上方一行或最下方一行后，如果继续按键，画面将会切换。同样，如果按回车键，画面内的光标也将移动。执行至最上方一行或最下方一行后，如果继续按键，画面将会切换。



8-4-2 RCP、RCS、E-Con、RCP2、ERC

选择模式的“*EDIT”，将显示编辑 / 示教的选择画面。

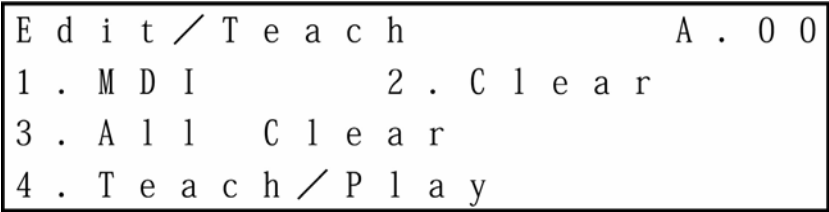



图 8.7 编辑 / 示教选择画面

按  键，选择 MDI，将显示控制器中存储的位置数据表的内容。

A: 表示绝对坐标指定 (ABS)

I: 表示相对坐标指定 (INC)

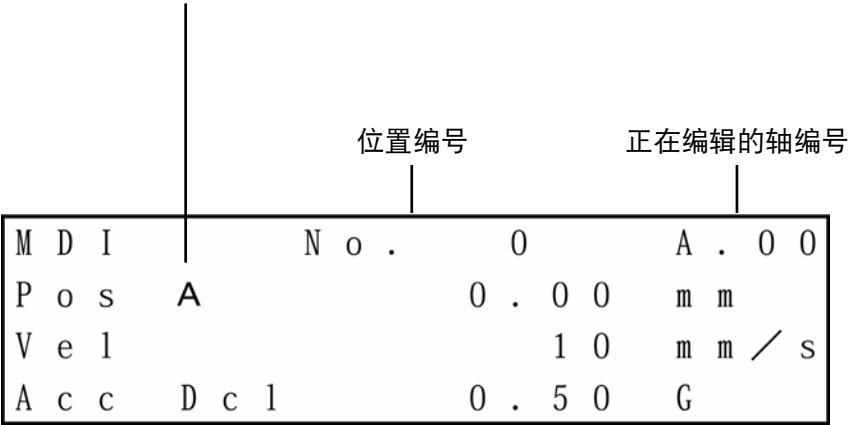










图 8.8 位置与速度数据画面

位置编号的指定

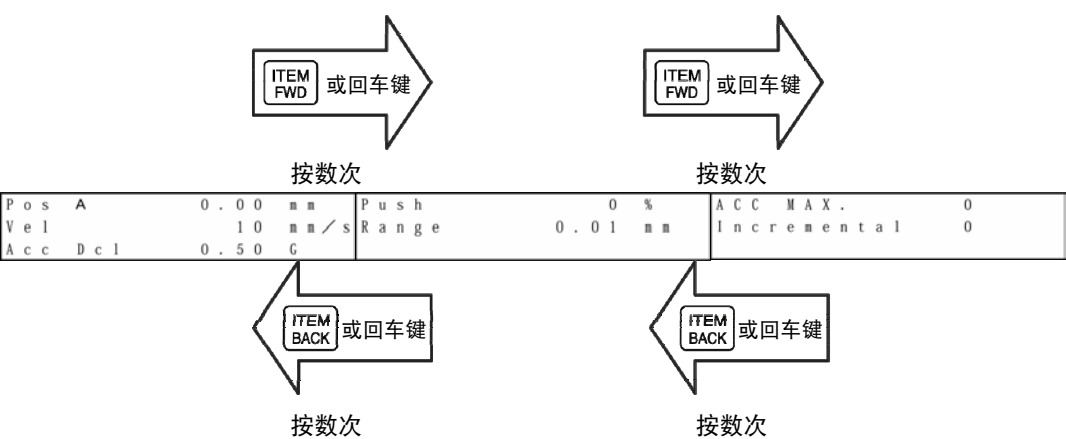
通过  、  键上下移动选择位置编号，将依次显示打开的位置编号的位置数据。

或者通过  、  、  、  键将光标移动至位置编号上，用数字键输入数字，然后按回车键，也将显示指定位置编号的位置数据。

位置数据表的画面为分屏显示。

按  、  键，画面内的光标将随按键移动。执行至最上方一行或最下方一行后，如果继续按键，画面将会切换。

同样，如果按回车键，画面内的光标也将移动。执行至最上方一行或最下方一行后，如果继续按键，画面将会切换。



8-5-3 输入新数据

输入新的位置数据的方法共有 4 种。

- (1) 输入数值 (MDI) ... 通过示教器的数字键直接输入位置数据的数值。(见 33 页输入示例)
- (2) 直接示教 ... 关闭伺服控制, 手动移动滑块, 使其对准目标位置, 将该位置 (当前位置) 读入位置数据表并发出指示。(见 42 页输入示例)
- (3) JOG ... 通过方向键进行 JOG 移动, 对准目标位置, 将该位置 (当前位置) 读入位置数据表并发出指示。(见 45 页输入示例)
连续按方向键, 将以指定的速度 (1、10、30、50、100mm/sec) 移动。但如果最高速度低于指定速度时, 则只能以最高速度移动。
- (4) 微调 ... 通过方向键进行微调移动, 对准目标位置, 将该位置 (当前位置) 读入位置数据表并发出指示。(见 47 页输入示例)
按 1 次方向键, 将以指定的进给间距 (0.03、0.10、0.50 (mm)) 移动。如果连续按键, 则 2 秒后将以 1mm/sec 的速度进行 JOG 移动。此后每 1 秒增大一次速度。
可进行比 JOG 更细微的移动。

下面将以具体示例介绍各操作的情况。

注意： 接通电源后或通过 (2)、(3)、(4) 的方法首次输入位置数据时, 必须事先执行原点返回。
(增量规格)

： 未完成原点返回的状态下, JOG 及微调可以移动至机械末端。操作时应同时进行目测方式的干涉检查。



1) 返回原点

事先解除暂停，或输入伺服 ON。

同时，请在用户参数中，将伺服 ON 输入及暂停解除设定为无效。

(在 RCP 中无伺服 ON 输入。)




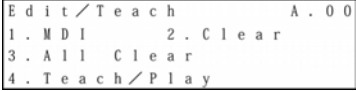


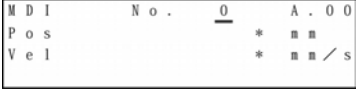




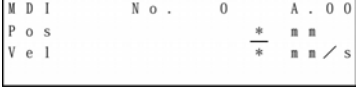


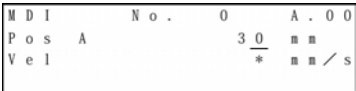





注意： 操作说明均在 PCON、ACON、SCON、ERC2 的画面下进行说明。



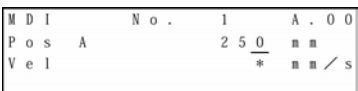
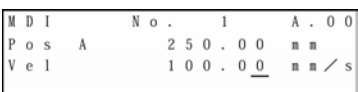
	操 作	画 面	备 注
1.	按  键。 <div style="border: 1px solid red; padding: 2px; color: red;">按 1 键，选择MDI。</div>		
2.	<div style="border: 1px solid red; padding: 2px; color: red;">按 1 键，选择JOG。</div>		
3.	观察画面，SV OFF（伺服 OFF）状态时，按  键。		自动进入伺服 ON 状态。 画面显示切换为 SV ON（伺服 ON）。
4.	按  键。		自动执行原点返回。
5.	按 2 次  键，返回编辑 / 示教画面。		

2) 输入数值

注意： 操作说明均在 PCON、ACON、SCON、ERC2 的画面下进行说明。

例 1： 2 点间往返移动 30mm <=> 250mm、速度 300mm/sec

	操 作	画 面	备 注
1.	按  键。		
2.	按  键，选择 MDI。		
3.	通过   键，将位置编号设定为 0。		未完成数据注册的位置数据将显示“*”（星号）。
4.	通过  、  、  、  键，将光标移至相应位置。		
5.	在此处输入   ， 然后按回车键。		输入数值时，如果需要中途停止， 可以按  键取消输入。 例）在左列的操作中输入   后，立即按  ， 将恢复为原状态“*”。
6.			注册新位置数据时，速度及加速度、减速度将自动输入用户参数中设定的初始值。 左列中初始值为 100mm/sec。

	操 作	画 面	备 注
7.	<p>在此处输入 YZ 3 0 0 , 然后按回车键。 按 WRT 键。 (光标自动移动至下一 (No.1 的) 位置。)</p>		画面进入位置编号 1 的加速度与减速度画面。
8.	<p>通过 ITEM BACK 键, 切换至位置及速度的画面。 通过 ITEM BACK 键, 将光标移至相应位置。</p>		
9.	<p>通过 ◀、▼、▲、▶ 键, 将光标移至相应位置。 在此处输入 VWX 2 MNO 5 0 , 然 后按回车键。</p>		输入数值时, 如果需要中途停止, 可以按 ESC 键取消输入。
10.			光标将自动移动到速度上。

	操 作	画 面	备 注
11.	<p>在此处输入 3 0 0，然后按回车键。</p> <p>按 WRT 键。</p> <p>（光标自动移动至下一（No.2 的）位置。）</p>	<div><div>M D I</div><div>No. 1</div><div>A. 0 0</div><div>Pos A 2 5 0 . 0 0</div><div>Vel 3 0 0</div></div>	画面进入位置编号 2 的加速度与减速度画面。




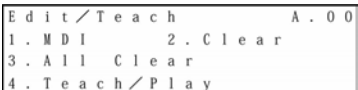

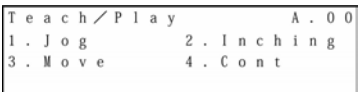

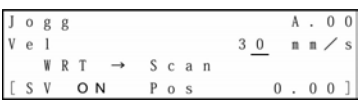



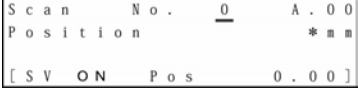
3) 直接示教

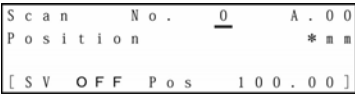


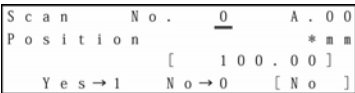
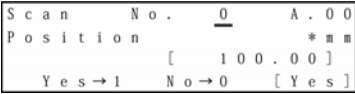



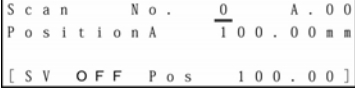
(手动移动滑块，使其对准目标位置，将该位置（当前位置）读入位置数据表并发出指示的方法)

接通电源后，首次进行直接示教时，必须事先执行原点返回。(见 32 页) (增量规格)

注意：操作说明均在 PCON、ACON、SCON、ERC2 的画面下进行说明。

例：2 点间往返移动 A 点→B 点、速度 300mm/sec

	操 作	画 面	备 注
1.	按  键。		
2.	按  键，选择示教/运行。		
3.	按  键，选择 JOG。 (注) 2. 选择微调也可进行同样的直接示教。		
4.	按  键。		
5.	通过   键将光标移动至需要进行输入的位置上。 按  键，选择伺服 OFF 状态。		<p>已存在数据时将覆盖原数据。</p> <p>未完成数据注册的位置数据将显示“*” (星号)。</p>

	操 作	画 面	备 注
6.	手动移动滑块，对准目标位置。 按回车键。		<p>画面最下方一行将显示控制器的状态。</p> <p>伺服控制：OFF</p> <p>位 置：100.00</p> <p>可以通过   键变更需要进行输入的位置编号。</p>
7.	按  键，选择 YES。		
8.	按回车键。		<p>速度及加速度、减速度等将自动输入用户参数中设定的初始值。</p> <p>(注) 不执行原点返回，直接采入的情况下,将显示错误信息“ゲンテンフッキ ミカンリョウ” (原点返回未完成)。</p> <p>请按 ESC 键返回第 6. 项的画面，选择伺服 ON 状态，然后按  键，执行原点返回。</p>
9.	按  键。		
10.			

	操 作	画 面	备 注
11.	通过   键将光标移动至需要进行输入的位置上。 本例中移动至 No.1 上。		
12.	手动移动滑块，对准目标位置。 按回车键。		
13.	按  键，选择 YES。		
14.	按回车键。		
15.	按  键。		
16.			返回示教/运行的选择画面。

4) Jog


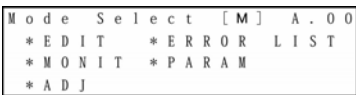

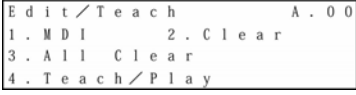








通过方向键进行 JOG 移动，对准目标位置，将该位置（当前位置）读入位置数据表并发出指示。



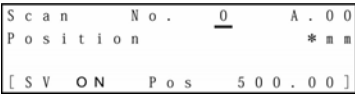

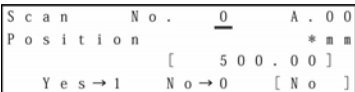
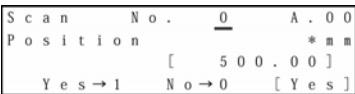



但如果最高速度低于指定速度时，则只能以最高速度移动。

接通电源后，首次进行 JOG 操作时，必须事先执行原点返回。（见 32 页）（增量规格）

注意：操作说明均在 PCON、ACON、SCON、ERC2 的画面下进行说明。

例：2 点间往返移动 A 点→B 点、速度 300mm/se

	操 作	画 面	备 注
1.	按  键。		
2.	按  键，选择示教/运行。		
3.	按  键，选择 Jog。		
4.	利用数字键输入需要的 JOG 速度， 然后按回车键。 输入范围为 1mm/sec ~ 参数中设 定的安全速度。		
5.	按   键移动滑块，对准 目标位置。		
6.	按  键。		

	操 作	画 面	备 注
7.	通过   键将光标移动至需要进行输入的位置上。 按回车键。		已存在数据时将覆盖原数据。 未完成数据注册的位置数据将显示“*”（星号）。
8.	按  键，选择 YES。		
9.	按回车键。		速度及加速度、减速度等将自动输入用户参数中设定的初始值。
10.	按  键。		
11.			返回示教/运行的选择画面。

5) 微调

通过方向键进行微调移动，对准目标位置，将该位置（当前位置）读入位置数据表并发出指示。

按 1 次方向键，将以指定的进给间距 (0.03、0.10、0.50 (mm)) 移动。







如果连续按键，则 2 秒后将以 1mm/sec 的速度进行 JOG 移动。每 1 秒钟增大 1 次速度。



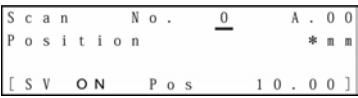

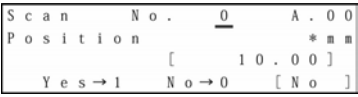
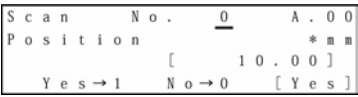


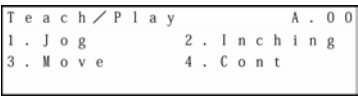
可进行比 JOG 更细微的移动。

接通电源后，首次进行微调操作时，必须事先执行原点返回。（见 32 页）（增量规格）

注意：操作说明均在 PCON、ACON、SCON、ERC2 的画面下进行说明。

例：2 点间往返移动 A 点→B 点、速度 300mm/sec



操 作	画 面	备 注
1. 按  键。	<pre> Mode Select [M] A.00 *EDIT *ERROR LIST *MONIT *PARAM *ADJ </pre>	
2. 按  键，选择示教/运行。	<pre> Edit/Teach A.00 1.MDI 2.Clear 3.All Clear 4.Teach/Play </pre>	
3. 按  键，选择微调。	<pre> Teach/Play A.00 1.Jog 2.Inching 3.Move 4.Cont </pre>	
4. 利用数字键输入需要的微调速度， 然后按回车键。 输入范围为 0.01mm ~ 1.00mm。	<pre> Inching A.00 Distance 0.10 mm WRT → Scan [SV ON Pos 0.00] </pre>	
5. 按   键移动滑块，对准 目标位置。	<pre> Inching A.00 Distance 0.10 mm WRT → Scan [SV ON Pos 10.00] </pre>	
6. 按  键。	<pre> Inching A.00 Distance 0.10 mm WRT → Scan [SV ON Pos 10.00] </pre>	

	操 作	画 面	备 注
7.	通过   键将光标移动至需要进行输入的位置上。 按回车键。		已存在数据时将覆盖原数据。 未完成数据注册的位置数据将显示“*”（星号）。
8.	按  键，选择 YES。		
9.	按回车键。		速度及加速度、减速度等将自动输入用户参数中设定的初始值。
10.	按  键。		
11.			返回示教 / 运行的选择画面。

8-5-8 脉冲串（PCON-PL/PO、ACON-PL/PO、SCON 脉冲串模式）的 JOG 动作

PCON-PL/PO、ACON-PL/PO、SCON 脉冲串模式的控制器如果在 JOG/ 微调选择画面中选择“JOG”，可执行伺服 ON/OFF、原点位置返回以及 JOG 动作。如果选择“微调”，则可以执行微调动作。



按  键。

按下  键，可执行 JOG 动作。按下  键，可执行微调动作。

J o g / I n c h i n g		A . 0 0
1 . J o g	2 . I n c h i n g	


(1) JOG 动作

打开 JOG 画面。

按  键，向显示坐标的正方向移动；按  键，向显示坐标的负方向移动。

J o g	A . 0 0		← ③ JOG 速度
V e l	3 0	m m / s	
[H E N D		O F F]	← ④ 原点返回
[S V	O F F	P o s	
② 伺服 ON/OFF		① 当前位置	

① 当前位置： 显示当前位置。按  、  、  、  键，可以将单位切换为 mm 或 Pulse。

② 伺服 ON/OFF： 按  键，伺服 ON/OFF 将翻转。

③ JOG 速度： 利用数字键输入需要的 JOG 速度，然后按回车键。输入范围为 1mm/sec ～参数中设定的安全速度。

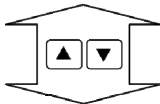
④ 原点返回： 按  键，将执行原点返回。

8-6 监控

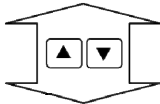
显示串行通信线路上连接的所有控制器的 I/O 状态及当前位置。

按  键。

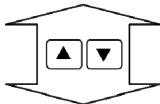
Monitor	A . 0 0
Axis Status	
Pos	0 . 0 0 m m
Vel	0 . 0 0 m m / s



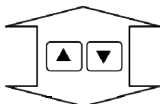
Monitor	A . 0 0
Axis Status	
SV ON	Err No . 0 0 0
Current Rate	1 6 . 5 %



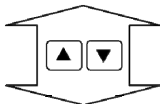
Monitor	A . 0 0
P I O Pattern	[0]
IN 000	ST0 [OFF]
IN 001	ST1 [OFF]



Monitor	A . 0 0
P I O Pattern	[0]
IN 002	ST2 [OFF]
IN 003	SON [OFF]





Monitor	A . 0 0
P I O Pattern	[0]
OUT 002	LS2 [OFF]
OUT 003	SV [ON]




Monitor	A . 0 0
P I O Pattern	[0]
OUT 002	LS2 [OFF]
OUT 003	SV [ON]

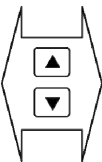
左图为 PCON-CY 控制器的实例。

※ 显示内容因控制器或控制器的 I/O 类型而异。详情请参阅各控制器的使用说明书。

通过  和  键，可以切换待监控的轴。


按  和  键，画面将会切换。


结束监控时，按  键。




Monitor	A . 0 0
P I O Pattern	[0]
OUT 004	HEND [ON]
OUT 005	*ALM [ON]

此后，切换至特殊输入端口和版本显示画面。


- ① 在轴状态画面中按  键，将切换至输入端口监控画面。

按  键，则将切换至版本显示画面。

- ② 在输入端口画面中按  键，将切换至输出端口监控画面。

按  键，则将切换至轴状态画面。

- ③ 在输出端口画面中按  键，将切换至输入端口监控画面。


按  键，则将切换至特殊输入端口监控画面。

● 显示说明


	Monitor	A . 0 0
	Axis Status	
①	Pos	0 . 0 0 m m
②	Vel	0 . 0 0 m m / s

	Monitor	A . 0 0	
	Axis Status		
③	SV ON	Err No . 0 0 0	④
⑤	Current Rate	1 6 . 5 %	

① 显示轴位置。(mm)

在 PCON-PL/PO、ACON-PL/PO、SCON 的脉冲串模式中，按  键，即可切换至 pulse 显示。

② 显示轴移动中的速度。(mm/sec)


在 PCON-PL/PO、ACON-PL/PO、SCON 的脉冲串模式中，按  键，即可切换至 pps 显示。

	Monitor	A . 0 0
	Axis Status	
	Pos	0 . 0 0 p u l s e
	Vel	0 . 0 0 p p s

③ 显示轴的伺服 ON/OFF 状态。

④ 发生错误时，显示错误编号。

⑤ 显示额定电流比。(%)

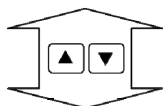
在 PCON、ACON、SCON、ERC2 中，按  键，将显示电流值 (mA)。

	Monitor	A . 0 0
	Axis Status	
	SV ON	Err No . 0 0 0
	Current Rate	1 9 8 m A

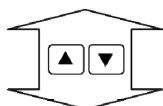
在输入端口的最后画面中继续按  键，将显示特殊输入端口画面。

特殊输入端口画面显示 HMCK（原点确认传感器）等特殊输入端口。

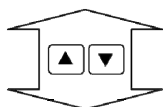
Monitor		A.00
Special	input	port
000	--	[OFF]
001	--	[OFF]



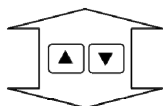
Monitor		A.00
Special	input	port
002	--	[OFF]
003	HMCK	[OFF]



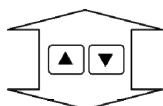
Monitor		A.00
Special	input	port
004	--	[OFF]
005	--	[OFF]





Monitor		A.00
Special	input	port
006	--	[OFF]
007	ENBL	[ON]




Monitor		A.00
Special	input	port
008	--	[ON]
009	--	[ON]



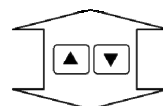
Monitor		A.00
Special	input	port
010	--	[OFF]
011	--	[OFF]

通过  和  键，可以切换待监控的轴。

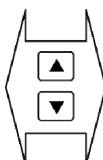
按  和  键，画面将会切换。

结束监控时，按  键。


Monitor		A.00
Special	input	port
014	--	[ON]
015	--	[OFF]




Monitor		A.00
Special	input	port
012	--	[ON]
013	--	[OFF]






① 在特殊输入端口监控画面中按  键，将切换至输出端口监控画面。

按  键，则将切换至版本显示画面。

在特殊输入端口的最后画面中继续按  键，将打开版本显示画面。

M o n i t o r	A . 0 0
P C O N - C Y	V e r A E 0 3 F F D 8
T P	V e r 1 . 0 0

通过  和  键，可以切换待监控的轴。

结束监控时，按  键。



8-7 错误列表

显示连接示教器后发生的错误和接通控制器电源后发生的错误。

按  键。

Error List	0	A . 0 0
Error No.	[0 E 8]	
[A , B d i s c o n n e c t]		
Detaile Code	[- - - -]	

显示控制器中发生的错误。

按下  、  键，可以切换错误列表画面。

报警详细代码
（“0”时将显示 ----。）

PCON、ACON、SCON、ERC2 的错误列表画面为 0 ～ 16。


显示包括最后（最新）发生错误在内的过去 16 条报警级别的错误。


PCON、ACON、SCON、ERC2 关闭电源后仍将保持报警列表的内容。

RCP2、RCS、E-Con、RCP2、ERC 的错误列表画面为 0 ～ 8。





显示包括最后（最新）发生错误在内的过去 8 条报警级别的错误和 1 条最后检测出的警告级别的错误。

Error List	0	A. 00
Error No.	[0 E 8]	
Address	[- - -]	
Time	[0 0 0 0 : 0 0 : 1 2]	

在显示错误内容的画面中按  键，将显示地址和时间。

按  键，将返回原画面。

（注） 电源 ON 记录（无错误）表示已接通控制器电源。并非发生异常。
时间表示此电源 ON 记录（无错误）开始后经过的时间。

按下  、  、  、  中中的任意一个键，将进入所按键对应的模式。