

オプテックス・エフエーCD5 シリーズ用  
三菱電機 Q シリーズ ファンクションブロック用  
タッチパネル簡単操作サンプルプログラム  
リファレンスマニュアル  
Ver1.01A

# 目次

1. 制限事項.....	3
2. 注意事項.....	3
3. 改定履歴.....	3
4. 概要.....	4
4.1. サンプルラダー(ダウンロードファイル).....	4
4.2. CD5 シリーズ 対象機種.....	4
4.3. MELSEC-Q シリーズ 対象機種.....	4
5. サンプルシステムの構成.....	5
5.1. システム構成(4CH 構成の場合).....	5
5.2. システム構成(6CH 構成の場合).....	5
5.3. システム機器構成例.....	6
5.4. ケーブル結線.....	6
5.5. ソフトウェア.....	6
5.6. QJ71C24N-R4 の情報.....	7
5.7. CD5 シリーズ の通信設定.....	7
6. 画面詳細.....	8
6.1. 画面一覧.....	8
6.2. 画面遷移.....	10
6.3. 画面データ詳細.....	11
7. デバイス一覧.....	22
7.1. デバイス一覧(ビットアドレス).....	22
7.2. デバイス一覧(ワードアドレス).....	23

オプテックス・エフエー CD5シリーズ の設定内容詳細、動作については、

- ・ E080\_CD5\_sensorhead. pdf
- ・ E080\_CD5\_amp. pdf

をご覧ください。

※上記資料はオプテックス・エフエー株式会社のWebサイト

[http://www.optex-fa.jp/selection\\_support/download/index.html](http://www.optex-fa.jp/selection_support/download/index.html)

より入手可能です。(会員登録が必要です。)

## 1. 制限事項

- ・ 一般工業を対象とした汎用品として製作されたもので、人命にかかわるような状況下で試用される機器あるいはシステムに用いられることを目的として設計・製作されたものではありません。
- ・ この製品を原子力用、電力用、航空宇宙用、医療用、重要移動体当の機器あるいはシステムなど特殊用途への適用をご検討の際には当社の営業担当窓口までご紹介ください。
- ・ この製品は厳重な品質管理体制の下に製造しておりますが、この製品の故障により重大な事故または損失が予測される設備への適用に際してはバックアップ又はフェイルセーフ機能をシステムに設置してください。

## 2. 注意事項

1. 弊社が提供するファイルの知的財産権は、弊社に帰属するものとします。
2. ダウンロードされたファイルやそのファイルから抽出されるデータは、弊社製品の仕様を保証するものではありません。あらかじめご了承ください。
3. 本サービスはお客様の責任においてご利用ください。
4. 本プログラムで動作可能な機種はオプテックス製 CD5 シリーズになります。
5. 本サービスはお客様の責任において改造をおこない使用することは可能ですが、お客様の責任においておこなってください。
6. 改造する場合のお問い合わせに関しては対応いたしかねますのでご了承ください。
7. サンプルラダーは機能を説明した資料です。エットやシーケンサの使用上の制限事項、操作説明については記載されていません。ご使用にあたり、必ず対象製品のユーザーズマニュアルをお読み頂けますようお願いいたします。

## 3. 改定履歴

バージョン	改定日	改定内容
Ver1.00A	2010/09/10	新規作成
Ver1.01A	2011/05/2	GOT 画面イメージ変更
Ver1.01B	2011/05/17	CD5 結線修正

・ オプテックス・エフエー製レーザー変位センサ CD5 シリーズの通信仕様の詳細については、「RS422 による CD5 センサーヘッドの制御」を参照して下さい。

・ MELSEC-Q シリーズ用 CD5 接続用ファンクションブロックの詳細については「MELSEC-Q シリアルコミュニケーションユニット接続用 FB ライブラリリファレンスマニュアル」を参照してください。

## 4. 概要

本サンプルは、オプテックス・エフエーより提供する FB ライブラリを使用したアプリケーションサンプルとなります。これにより三菱 Q シリーズと変位センサーを組み合わせたシステムで使用用途に適したプログラムを簡単に作成することができます。

### 4.1. サンプルラダー(ダウンロードファイル)

No	ソフト	プロジェクト名	説明
1	GX-Works2	CD5_sample_06H.gwz	シリアルコミュニケーションユニット接続用 FB ライブラリ用接続サンプル 圧縮ファイル GWZ 形式
2	GT-Works3	CD5_sample_V100.GTW	変位センサーモニタ画面 圧縮ファイル GTW 形式

表 4.1 サンプルラダー(ダウンロードファイル)

※ MELSEC-Q シリアルコミュニケーションユニット接続用 FB ライブラリをダウンロードしてセットアップをおこなってください。

### 4.2. CD5 シリーズ 対象機種

変位センサーの対象とする機種を示します。

No	シリーズ	型式
1	CD5 シリーズ	CD5-L25 *1
2	CD5 シリーズ	CD5-LW25 *1
3	CD5 シリーズ	CD5-L30 *1
4	CD5 シリーズ	CD5-L85
5	CD5 シリーズ	CD5-LW85
6	CD5 シリーズ	CD5-W350 *1
7	CD5 シリーズ	CD5-W500 *1
8	CD5 シリーズ	CD5-W2000 *1

表 4.2 CD5 対象機種

\*1 タッチパネルの表示単位は 0 $\mu$ m となっています。機種に応じて単位を変更してください。

### 4.3. MELSEC-Q シリーズ 対象機種

変位センサーの対象とする機種を示します。

No	シリーズ	モデル
1	MELSEC-Q シリーズ	ユニバーサルモデル ベーシックモデル ハイパフォーマンスモデル

表 4.3 MELSEC-Q シリーズ 対象機種

## 5. サンプルシステムの構成

### 5.1. システム構成(4CH構成の場合)

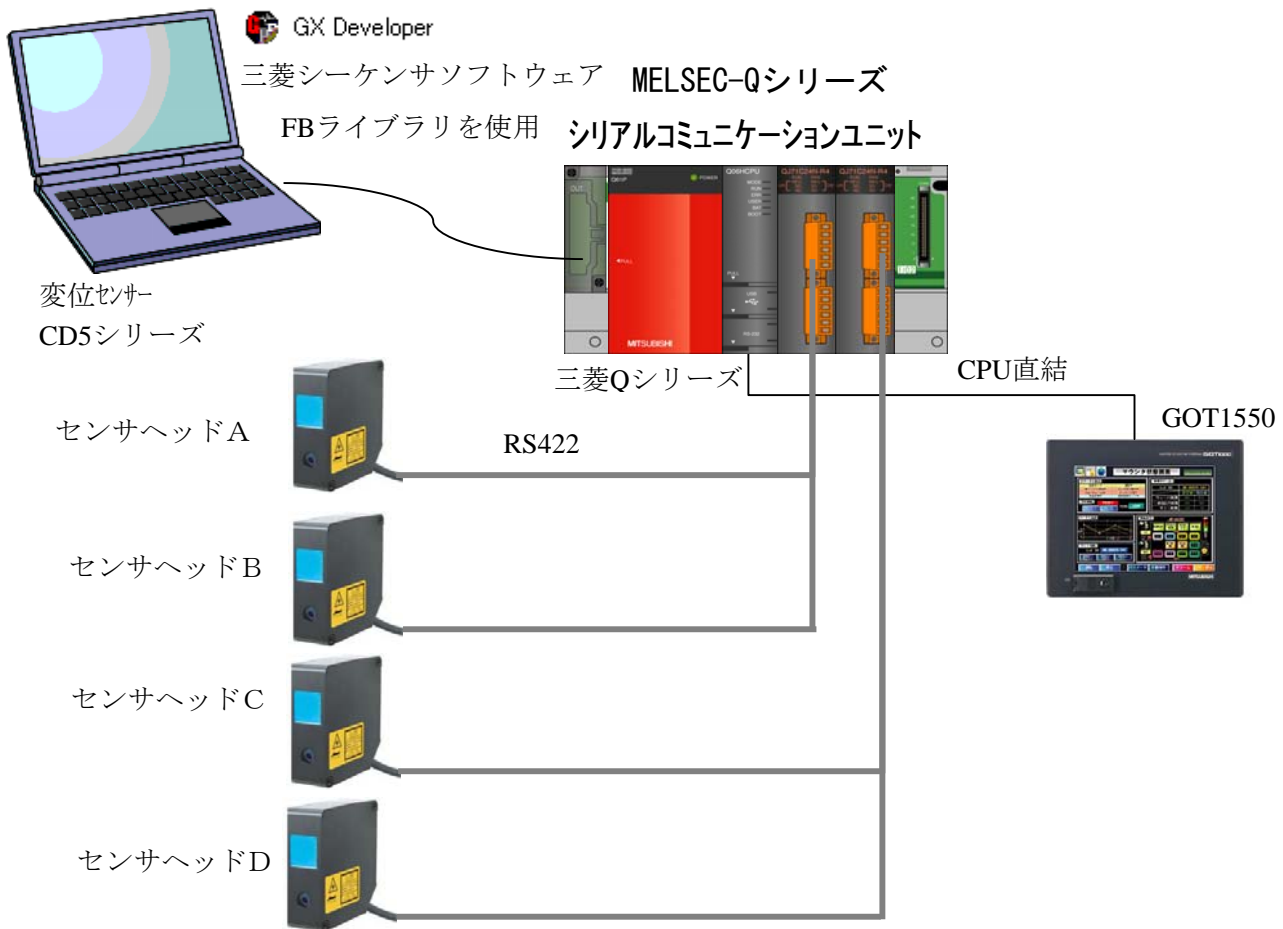


図 5.1 システム構成(4CH構成の場合)

### 5.2. システム構成(6CH構成の場合)

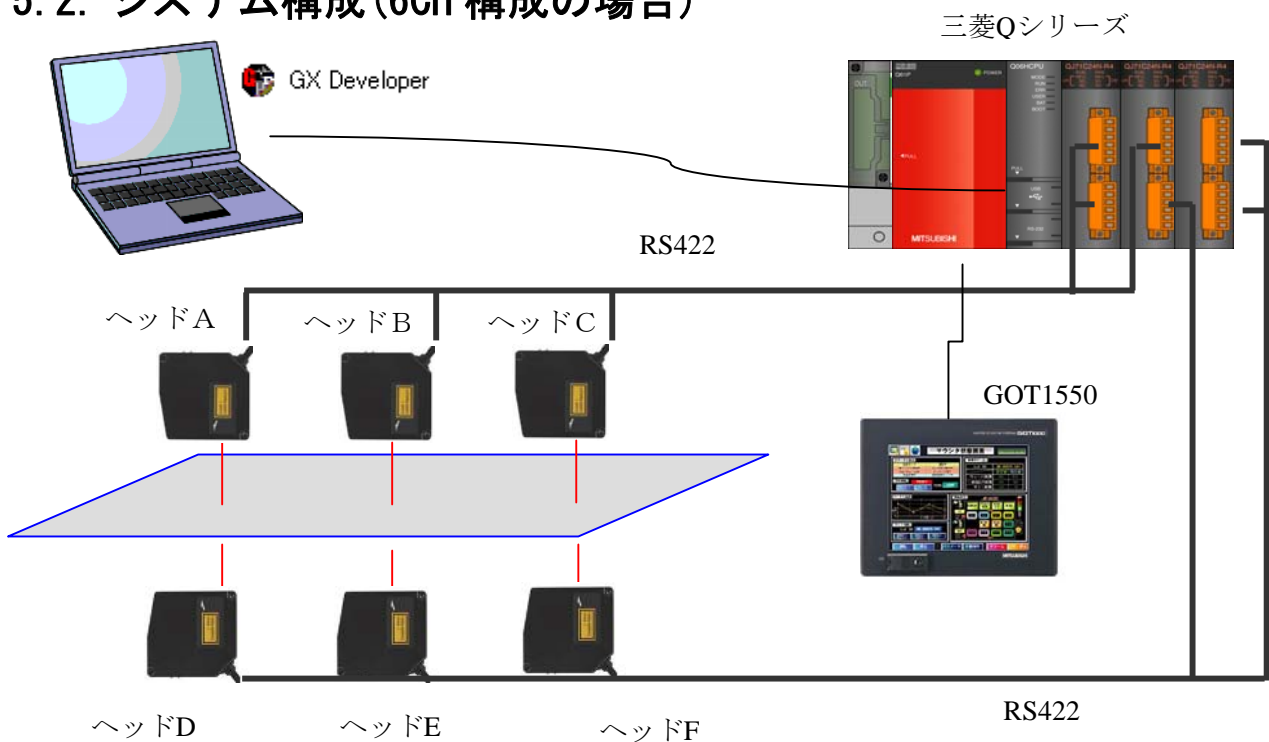


図 5.2 システム構成(6CH構成の場合)

### 5.3. システム機器構成例

No	メーカー	シリーズ	型式	説明
1	三菱電機	MELSEC-Q シリーズ CPU	Q06H	CPU ユニット
2	三菱電機	シリアルコミュニケーションユニット	QJ71C24N/QJ71C24-R4	RS422/485IF × 2CH
3	オプテックス・エフエー	CD5 シリーズ	CD5-L85	変位センサーヘッド
4	オプテックス・エフエー	CD5 シリーズ	DOL-1212-E05M	センサーヘッド 接続ケーブル (5m)

表 5.3 システム機器構成例

### 5.4. ケーブル結線

CD5 シリーズ とコミュニケーションユニットを接続するケーブルを示します。

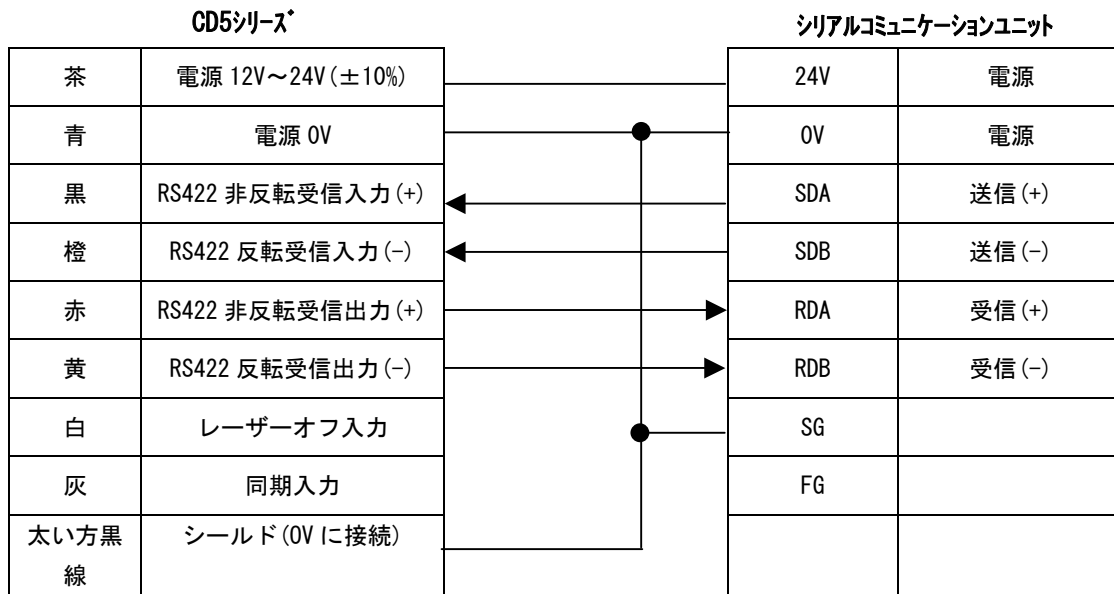


図 5.4 ケーブル結線

### 5.5. ソフトウェア

No	メーカー	製品情報	型式	バージョン	備考
1	三菱電機	シーケンサ設計・保守ツール	GX Works2	1.09K 以降	
2	三菱電機	タッチパネル画面作成ツール	GT Desugner3	1.16S 以降	

表 5.5 ソフトウェア

関連マニュアル

以下のマニュアルをご参照ください。

- ・ GX Works オペレーションマニュアル (共通編)
- ・ GX Works オペレーションマニュアル (構造化プロジェクト編)
- ・ GX Works オペレーションマニュアル (インテリジェント機能ユニット編)
- ・ GT Designer3 Version1 画面設計マニュアル (共通編・作画編)

## 5. 6. QJ71C24N-R4 の情報

項目	内容	
ユニット種別	シリアルコミュニケーション	
ユニット型名	QJ71C24N	
通信 CH	CH1 (CH2)	
I/O 割付設定	種別	インテリ
	先頭 XY	0000 (0 スロット目)
		0020 (1 スロット目)
		0040 (3 スロット目)
伝送設定	動作設定	独立
	データビット	奇数
	パリティビット	なし
	奇数/偶数パリティ	奇数
	ストップビット	1
	サムチェックコード	なし
	RUN 中書込み	許可
	設定変更	許可
通信速度設定	115200bps (CD5 初期通信設定時 9600bps 固定)	
更新プロトコル設定	無手順通信	
局番設定 (1, 2, 共通 0~31)	0	

表 5. 6 QJ71C24N-R4

## 5. 7. CD5 シリーズの通信設定

通信設定	接続機器側
通信方式	RS-422
通信速度	115. 2kbps、初期値 931. 6kbps
伝送コード	ASCII (一部のコードはバイナリ)
データ長	8 ビット
ストップビット長	1 ビット
パリティチェック	なし
データ区分	STX, ETX
チェックコード	排他的論理輪 (XOR)

表 5.7 CD5 シリーズの通信設定

## 6. 画面詳細

### 6.1. 画面一覧

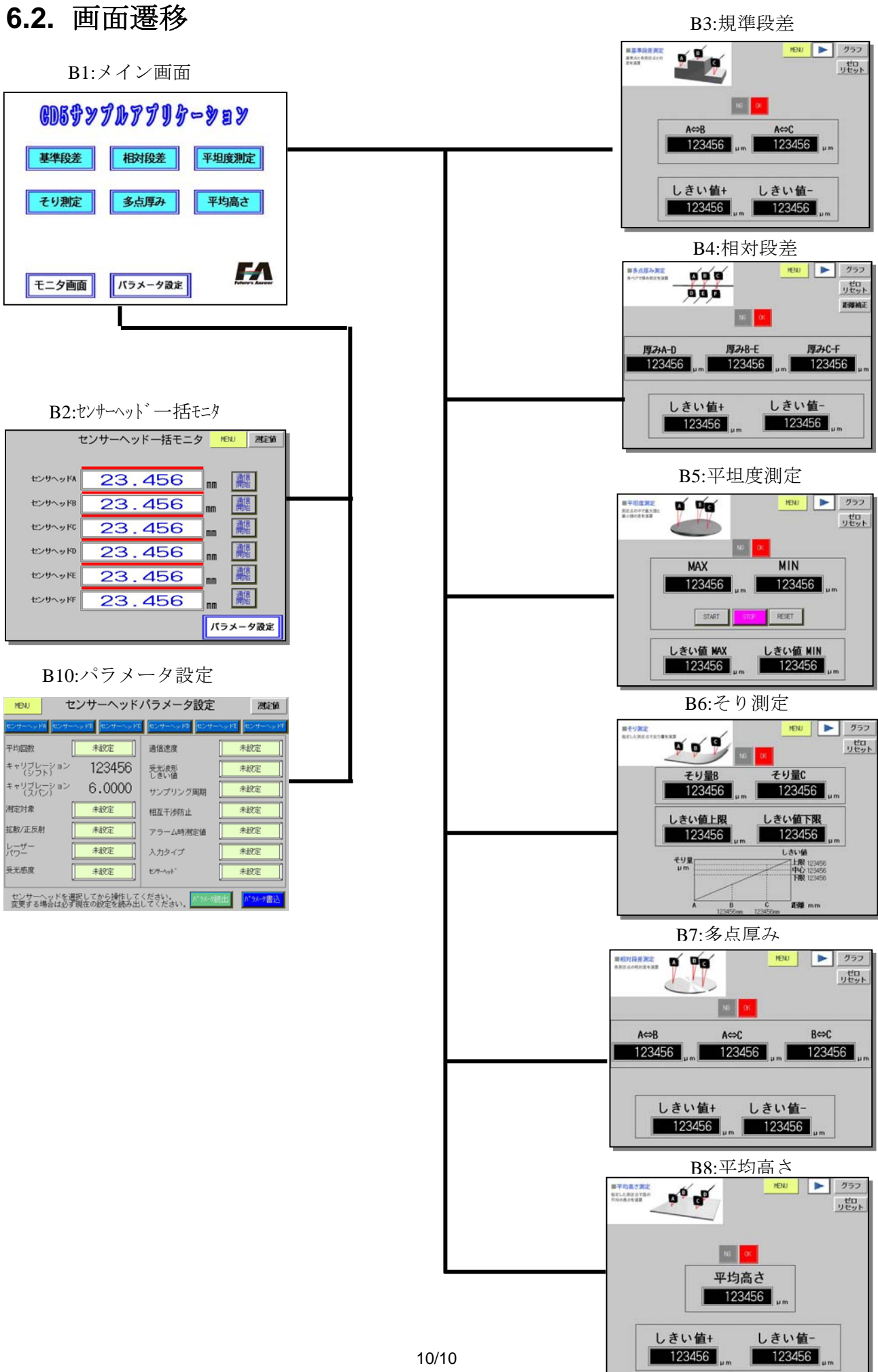
画面	シリーズ	型式
ペ-ス1	MENU	各種画面切替え
ペ-ス2	モニタ画面	変位センサーの絶対値(距離)を表示します。
ペ-ス3	基準段差	基準となるセンサーからの距離を算出します。しきい値を画面上から設定します。しきい値を超えると NG 判定とします。
ペ-ス4	相対段差	各センサー間の距離を算出します。しきい値を画面上から設定します。しきい値を超えると NG 判定とします。
ペ-ス5	平坦度測定	指定トリガが ON の時の MAX,MIN 値を算出します。
ペ-ス6	そり測定	A-B 間、A-C 間のそりを測定し、一定の変化以上のそりが発生した場合は NG 判定とします。AB 間・BC 間の距離は任意に設定が可能とします。
ペ-ス7	多点厚み	上下センサー間の測定物厚さを測定します。基準となる「0」点にします為の補正値を画面から入力します。
ペ-ス8	平均高さ	各センサーで測定した値の平均値を算出します。
ペ-ス10	CD5 パラメータ設定画面	各センサーのパラメータを設定します。
ウインドウ1	平均回数	センサーのパラメータ「平均回数」を設定します。
ウインドウ2	測定対象	センサーのパラメータ「測定対象」を設定します。
ウインドウ3	拡散/正反射	センサーのパラメータ「拡散/正反射」を設定します。
ウインドウ4	レーザーパワー	センサーのパラメータ「レーザーパワー」を設定します。
ウインドウ5	感度	センサーのパラメータ「感度」を設定します。
ウインドウ6	通信速度	センサーのパラメータ「通信速度」を設定します。
ウインドウ7	受光波形しきい値	センサーのパラメータ「受光波形しきい値」を設定します。
ウインドウ8	サンプリング周期	センサーのパラメータ「サンプリング周期」を設定します。
ウインドウ9	相互干渉防止	センサーのパラメータ「相互干渉防止」を設定します。
ウインドウ10	アラーム時測定値	センサーのパラメータ「アラーム時測定値」を設定します。
ウインドウ11	入力タイプ	センサーのパラメータ「入力タイプ」を設定します。
ウインドウ12	センサーヘッド	センサーヘッドの種類を設定します。「25mm」「30mm」「85mm」「350mm」「500mm」「2000mm」初期値「85mm」
ウインドウ13	距離補正	多点厚みの距離補正をおこないます。
ウインドウ20	ヘッド調整ウインドウ3 個	3ヘッドのゼロリセットを基点とした距離を表示します。「ゼロリセット」をセットした時点の距離が0mm となります。
ウインドウ21	ヘッド調整ウインドウ4 個	4ヘッドのゼロリセットを基点とした距離を表示します。「ゼロリセット」をセットした時点の距離が0mm となります。
ウインドウ22	ヘッド調整ウインドウ6 個	5ヘッドのゼロリセットを基点とした距離を表示します。「ゼロリセット」をセットした時点の距離が0mm となります。
ウインドウ100	リアルタイム表示測定表示_ センサーヘッド 4 個	各センサーのトレンドグラフの表示をします。収集開始ボタンを押すと収集開始、収集停止をオスと収集停止。CSV 保存を押すと CF カードにデータ保存。収集周期 100ms
ウインドウ101	リアルタイム表示測定表示_ センサーヘッド 6 個	各センサーのトレンドグラフの表示をします。収集開始ボタンを押すと収集開始、収集停止をオスと収集停止。CSV 保存を押すと CF カードにデータ保存。収集周期 100ms
ウインドウ102	一括モニタ表示測定表示_ センサーヘッド 6 個	各センサーのトレンドグラフの絶対値を表示します。収集開始ボタンを押すと収集開始、収集停止をオスと収集停止。CSV 保存を押すと CF カードにデータ保存。収集周期 100ms
ウインドウ103	リアルタイム表示測定表示 基準段差	基準段差のトレンドグラフを表示します。



ウインドウ 104	リアルタイム表示測定表示 相対段差	相対段差のトレンドグラフを表示します。
ウインドウ 105	リアルタイム表示測定表示 平坦度	平坦度のトレンドグラフを表示します。
ウインドウ 106	リアルタイム表示測定表示 そり測定	そり測定のトレンドグラフを表示します。
ウインドウ 106	リアルタイム表示測定表示 多点厚み	多点厚みのトレンドグラフを表示します。
ウインドウ 107	リアルタイム表示測定表示 平均	平均のトレンドグラフを表示します。
ウインドウ 108	リアルタイム表示測定表示 基準段差	基準段差のトレンドグラフを表示します。

表 6.1 画面一覧

## 6.2. 画面遷移



## 6.3. 画面データ詳細

### 6.3.1 B1 メイン画面



#### 詳細説明

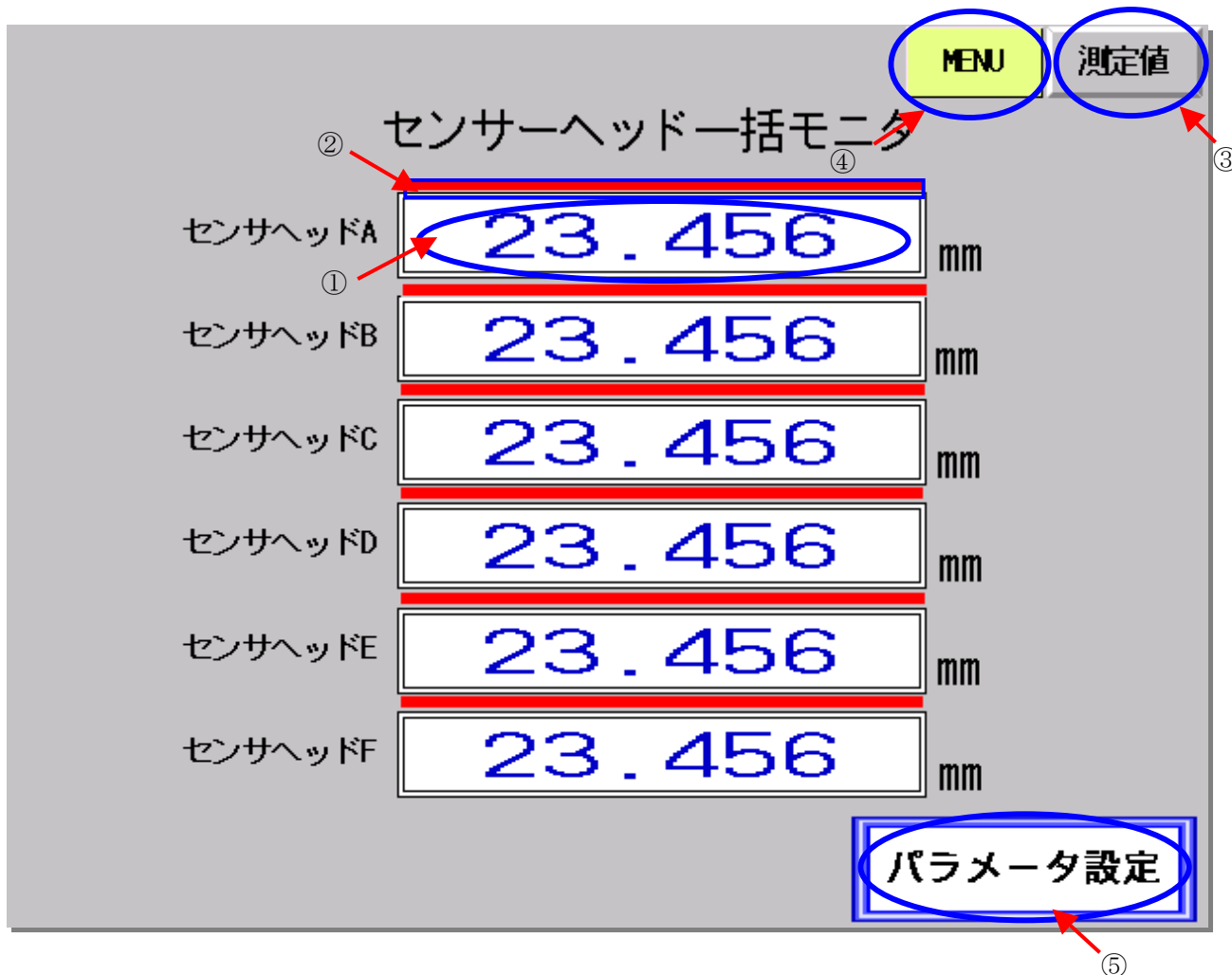
- 1.電源投入時に初めに表示する画面となります。
- 2.各画面名称のボタンを押すとアプリケーション画面へ切り替わります。

### 6.3.2 B2:センサーヘッド一括モニター

#### 概要

センサーヘッドの測定データが表示されます。

センサーから一番手前のポイントが0基準となります。



#### 画面説明

- ①各ヘッドの距離の絶対値を表示します。(測定範囲0～測定距離)
- ②センサーの測定範囲をグラフで表示します。
- ③各センサーの値をトレンドグラフで表示します。
- ④「MENU」画面に切り替わります。
- ⑤パラメータ設定画面に切り替わります。

### 6.3.3 B3:規準段差

#### 概要

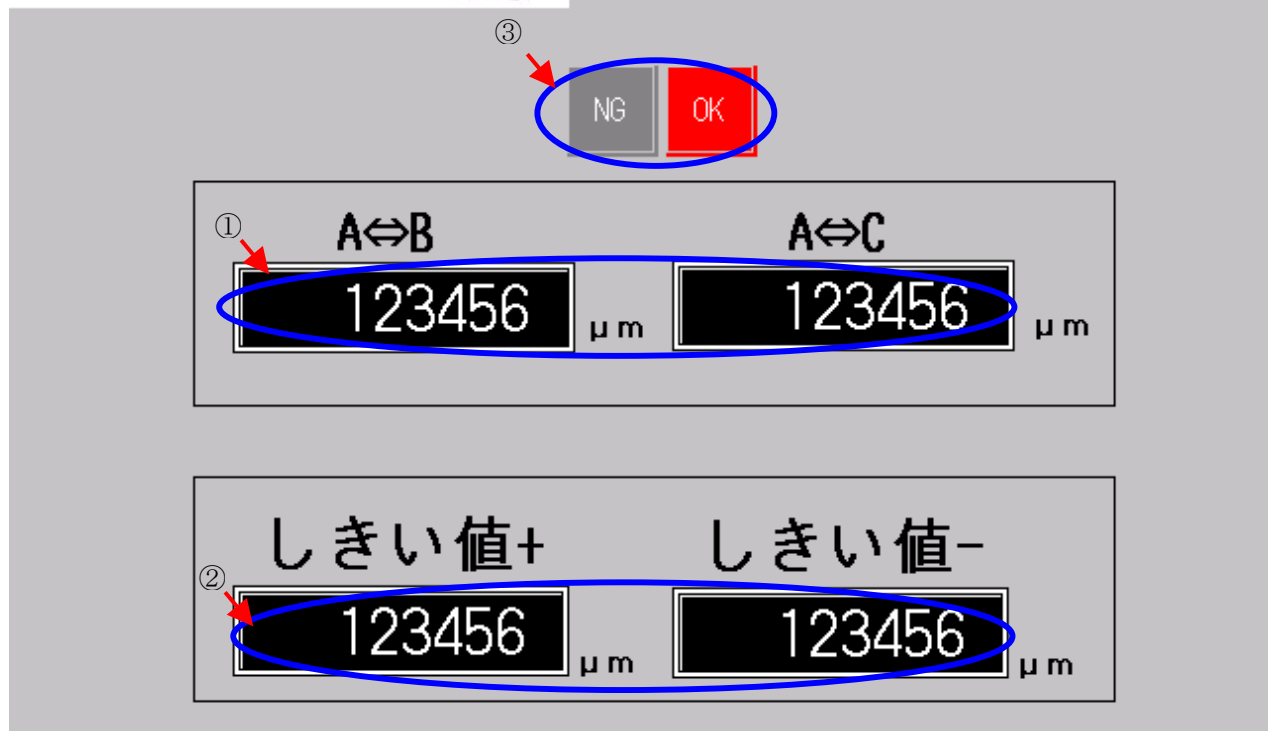
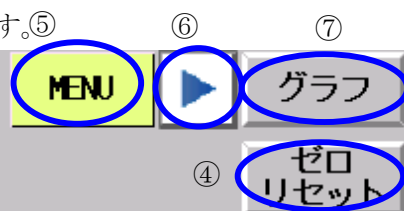
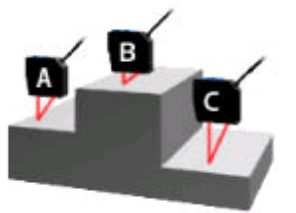
3ヘッドが基本構成となります。

ヘッドAが基準となり、各センサー間の距離を測定します。

しきい値を設定することができ、しきい値が越えるとNGとなります。<sup>⑤</sup>

#### ■基準段差測定

基準点と各測定点との差を演算



#### 画面説明

- ①各ヘッドの距離の相対距離を表示します。
- ②段差のしきい値を設定します。項目をタッチするとテンキーが表示します。
- ③しきい値の範囲を超えるとNG判定となります。  
設定範囲内はOK判定となります。
- ④ゼロリセットウインドウが表示します。
- ⑤「MENU」画面に切り替わります。
- ⑥「相対段差」画面に切り替わります。
- ⑦各センサーの値をトレンドグラフで表示します。

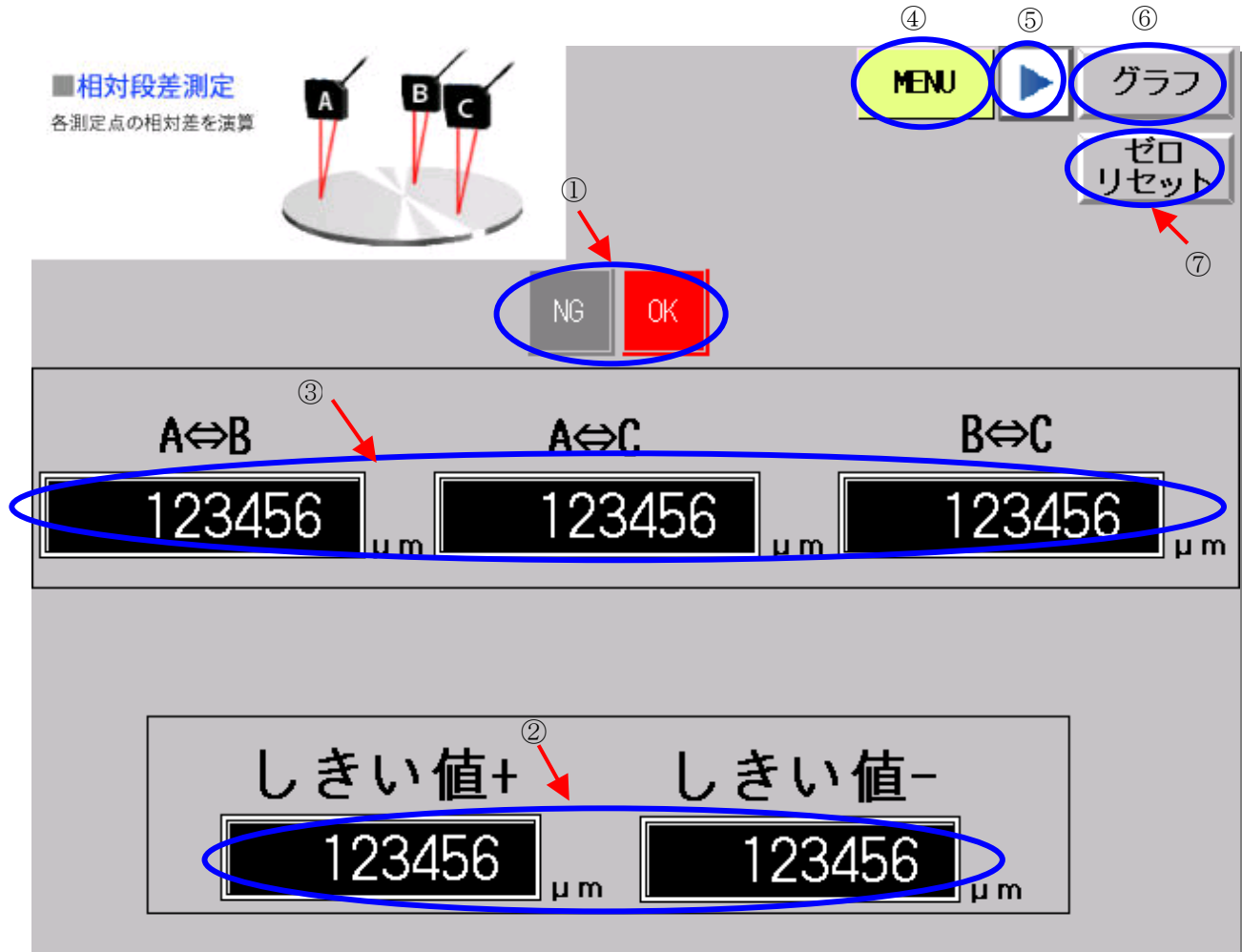
### 6.3.4 B4: 相対段差

#### 概要

3ヘッドが基本構成となります。

各ヘッド間の距離を測定します。

しきい値を設定することで、しきい値の値を越えると NG となります。



#### 画面説明

- ①しきい値の範囲を超えると NG 判定となります。  
範囲内の場合は OK 判定となります。
- ②段差のしきい値を設定します。項目をタッチするとテンキーが表示します。
- ③各センサー間の距離を表示します。
- ④「MENU」画面に切り替わります。
- ⑤「平坦度測定」画面に切り替わります。
- ⑥各センサーの値をトレンドグラフで表示します。
- ⑦ゼロリセットウインドウが表示します。

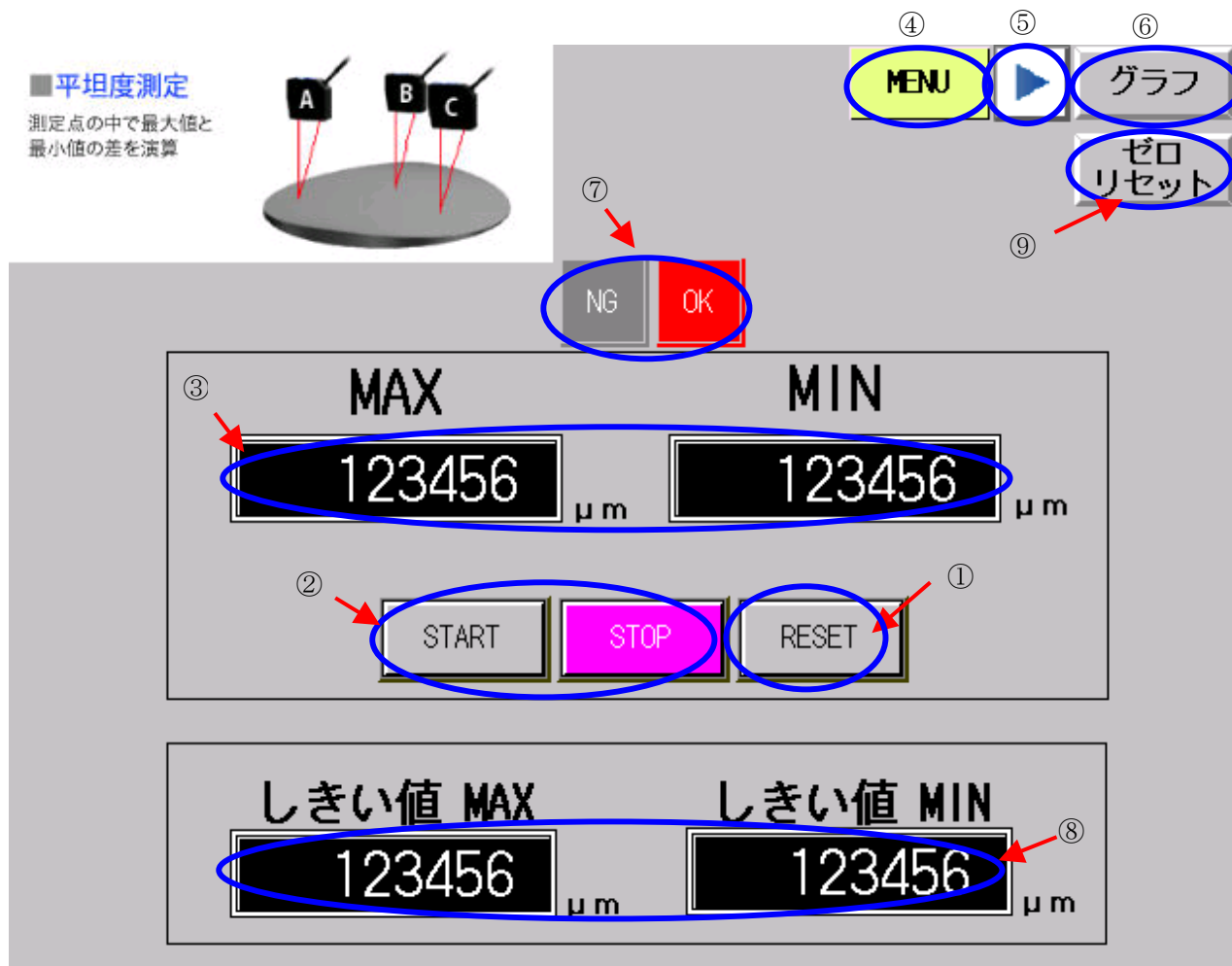
### 6.3.5 B5:平坦度測定

#### 概要

3ヘッドが基本構成となります。

スタートボタンを押すと測定が開始します。測定中の MAX/MIN 値を表示します。

しきい値を設定することでしきい値の値を越えると NG となります。



#### 画面説明

- ① 「MAX」「MIN」の値を「0」リセットします。
- ② 「START」ボタンを押すと測定開始します。  
「STOP」ボタンを押すと測定を停止します。
- ③ 「MAX」「MIN」の値を表示します。
- ④ 「MENU」画面に切り替わります。
- ⑤ 「そり測定」画面に切り替わります。
- ⑥ 各センサーの値をトレンドグラフで表示します。
- ⑦ しきい値の範囲を超えると NG 判定となります。  
範囲内の場合は OK 判定となります。
- ⑧ しきい値の最大値・最小値を入力します。  
項目をタッチするとテンキーが表示します。
- ⑨ ゼロリセットウインドウが表示します。

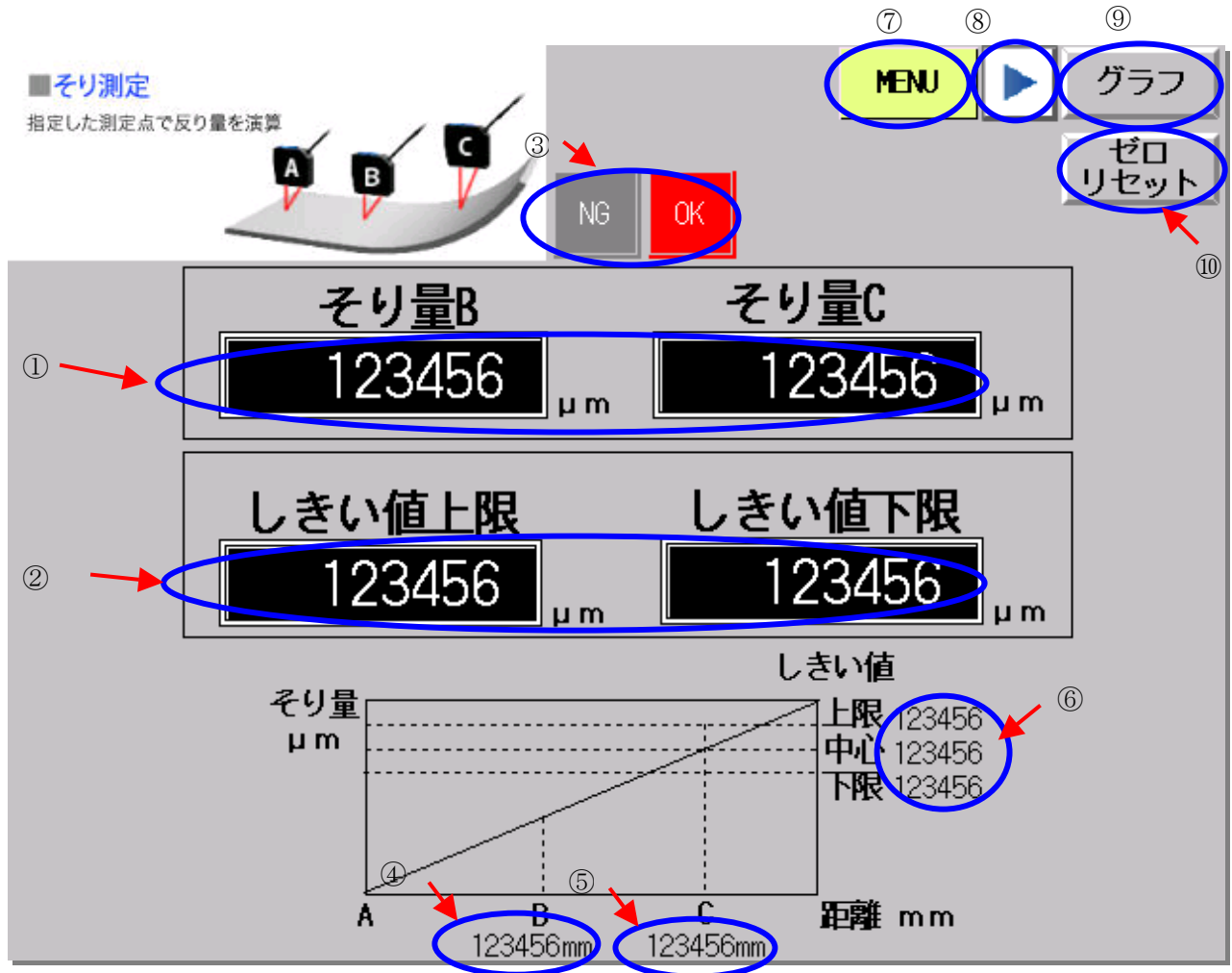
### 6.3.6 B6:そり測定

#### 概要

3ヘッドが基本構成となります。

センサーヘッド A を基点としてヘッド B とヘッド C のそりを測定します。

上下限のしきい値を設定することでしきい値の値を越えると NG 判定となります。



#### 画面説明

- ①A-B間・A-C間のそりの現在値を表示します。
- ②しきい値の上限・下限値を設定します。項目をタッチするとテンキーが表示します。
- ③しきい値の値を超えるとNG判定となります。
- ④A-B間のセンサーの距離を設定します。  
項目をタッチするとテンキーが表示します。初期値 100mm
- ⑤A-C間のセンサーの距離を設定します。  
項目をタッチするとテンキーが表示します。初期値 200mm
- ⑥A-B間の距離、A-B間のそり量によりA-C間のしきい値が計算されます。
- ⑦「MENU」画面に切り替わります。
- ⑧「多点厚み」画面に切り替わります。
- ⑨各センサーの値をトレンドグラフで表示します。
- ⑩ゼロリセットウインドウが表示します。



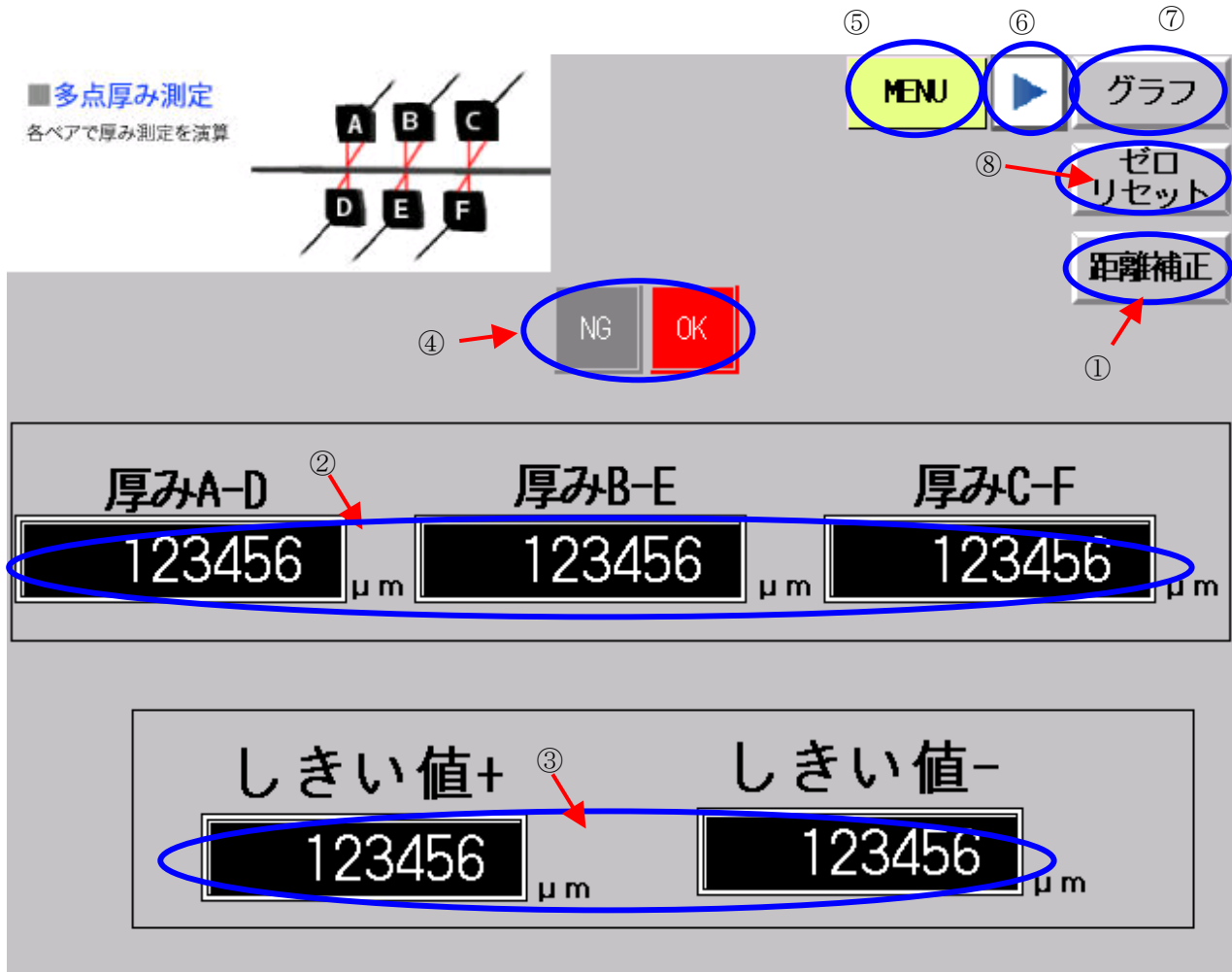
### 6.3.7 B7:多点厚み

#### 概要

6ヘッドが基本構成となります。

上部センサーヘッド` A・B・C と下部センサーヘッド` D・E・F 間の距離を測定します。

厚みの上下限のしきい値を設定することでしきい値の値を越えると NG 判定となります。



#### 画面説明

- ①距離補正のウインドウが表示されます。  
A-D/B-E/C-F 間の距離を補正します。  
項目をタッチするとウインドウが表示します。
- ②A-D 間・B-E 間・C-F 間の厚みを表示します。
- ③厚みのしきい値、最大・最小値を設定します。
- ④しきい値の最大値・最小値を越えると NG 判定となります。
- ⑤「MENU」画面に切り替わります。
- ⑥「平均高さ」画面に切り替わります。
- ⑦各センサーの値をトレンドグラフで表示します。
- ⑧ゼロリセットウインドウが表示します。

### 6.3.8 B8:平均高さ

#### 概要

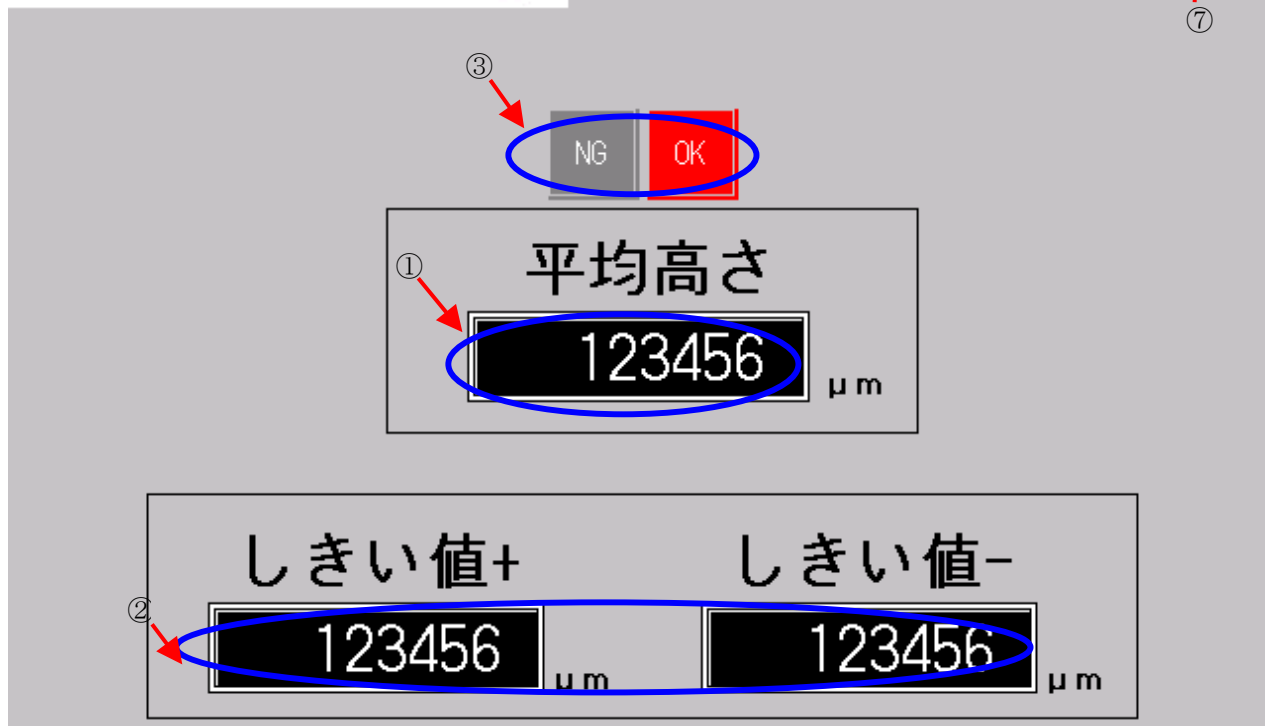
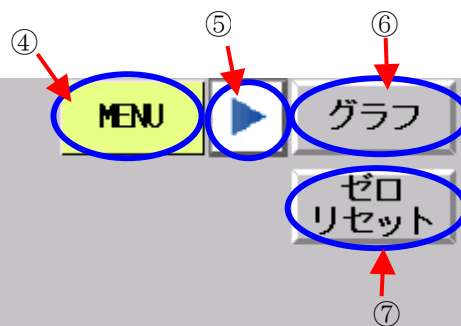
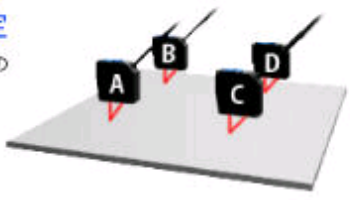
4ヘッドが基本構成となります。

ヘッド4個の厚みの平均値を演算します。

最小値・最大値のしきい値を超えると NG 判定となります。

#### ■平均高さ測定

指定した測定点で面の平均の高さを演算



#### 画面説明

- ①測定ポイントの平均高さを表示します。
- ②平均高さの最大値・最小値のしきい値を設定します。
- ③しきい値の最大値・最小値を越えると NG 判定となります。
- ④「MENU」画面に切り替わります。
- ⑤「相対段差」画面に切り替わります。
- ⑥各センサーの値をトレンドグラフで表示します。
- ⑦ゼロリセットウインドウが表示します。

### 6.3.9 B10:パラメータ設定

#### 概要

各センサーヘッドのパラメータを設定します。

設定したいヘッドを選択後、パラメータの読み出し、書き込みボタンを押してください。

⑤ MENU ⑥ 測定値

① センサーヘッドパラメータ設定

② センサーヘッドA センサーヘッドB センサーヘッドC センサーヘッドD センサーヘッドE センサーヘッドF

平均回数	未設定	通信速度	未設定
キャリブレーション (シフト)	123456	受光波形 しきい値	未設定
キャリブレーション (スパン)	6.0000	サンプリング周期	未設定
測定対象	未設定	相互干渉防止	未設定
拡散/正反射	未設定	アラーム時測定値	未設定
レーザー パワー	未設定	入力タイプ	未設定
受光感度	未設定	センサーヘッド	未設定

③ パラメータ読出 ④ パラメータ書込

② センサーヘッドを選択してから操作してください。  
変更する場合は必ず現在の設定を読み出してください。

#### 画面説明

- ①パラメータ設定するヘッドを選択します。
- ②パラメータ設定する項目をタッチすると設定項目ウィンドウが表示します。  
設定項目をタッチした後、「閉」ボタンでウィンドウを閉じます。
- ③「パラメータ読出」を押すと現在のパラメータが読み出されます。
- ④「パラメータ書込」を押すと現在の表示しているパラメータが書き込まれます。
- ⑤「MENU」画面に切り替わります。
- ⑥各センサーの値をトレンドグラフで表示します。

### 6.3.10 W20・W21・W22:ヘッド調整ウインドウ

#### 概要

ゼロリセットを押した場所を基点として距離を表示します。

「ゼロリセット」をセットした時点の距離が0 mm となります。



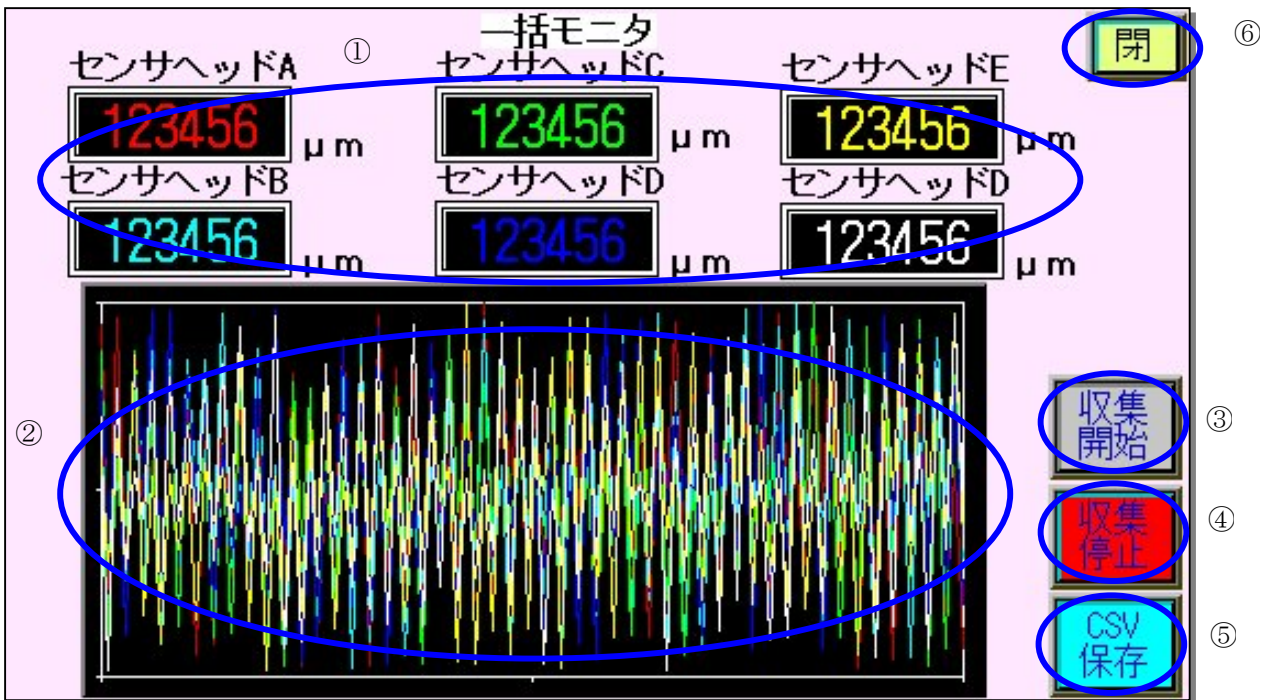
#### 画面説明

- ①各ヘッドの距離を表示します。
- ②「ゼロリセット」ボタンを押すと、0点リセットします。
- ③センサーの測定範囲をグラフで表示します。
- ④ゼロリセットをキャンセルすると一番手前の測定点が基準点となります。
- ⑤ウインドウを閉じます。

### 6.3.11 W102-W103-W104-W105-W106-W107-W108 トレンドグラフウインドウ

#### 概要

各測定データをリアルタイムに折れ線グラフ表示します。  
収集開始から収集終了までの間データを収集します。  
収集したデータは CF カードに保存が出来ます。



#### 画面説明

- ① 測定データを表示します。
- ② 測定データを折れ線グラフ表示します。
- ③ 「収集開始」ボタンを押すと収集を開始します。
- ④ 「収集停止」ボタンを押すと収集を停止します。
- ⑤ 「CSV保存」を押すと GOT 本体の CF カード内にデータが保存されます。
- ⑥ ウィンドウが閉じます。

## 7. デバイス一覧

### 7.1. デバイス一覧(ビットアドレス)

No	デバイス	タイプ	コメント	説明
1	M0000	ビット	ユニット0_CH1_現在値読出実行	測位データ読み出し用
2	M0001	ビット	ユニット0_CH2_現在値読出実行	測位データ読み出し用
3	M0002	ビット	ユニット1_CH1_現在値読出実行	測位データ読み出し用
4	M0003	ビット	ユニット1_CH2_現在値読出実行	測位データ読み出し用
5	M0004	ビット	ユニット2_CH1_現在値読出実行	測位データ読み出し用
6	M0005	ビット	ユニット2_CH2_現在値読出実行	測位データ読み出し用
7	M0010	ビット	ユニット0_CH1_現在値読出通信実行状態	測位データ読み出し用
8	M0011	ビット	ユニット0_CH1_現在値読出正常終了	測位データ読み出し用
9	M0012	ビット	ユニット0_CH1_現在値読出異常終了	測位データ読み出し用
10	M0013	ビット	ユニット0_CH2_現在値読出通信実行状態	測位データ読み出し用
11	M0014	ビット	ユニット0_CH2_現在値読出正常終了	測位データ読み出し用
12	M0015	ビット	ユニット0_CH2_現在値読出異常終了	測位データ読み出し用
13	M0016	ビット	ユニット1_CH1_現在値読出通信実行状態	測位データ読み出し用
14	M0017	ビット	ユニット1_CH1_現在値読出正常終了	測位データ読み出し用
15	M0018	ビット	ユニット1_CH1_現在値読出異常終了	測位データ読み出し用
16	M0019	ビット	ユニット1_CH2_現在値読出通信実行状態	測位データ読み出し用
17	M0020	ビット	ユニット1_CH2_現在値読出正常終了	測位データ読み出し用
18	M0021	ビット	ユニット1_CH2_現在値読出異常終了	測位データ読み出し用
19	M0022	ビット	ユニット2_CH1_現在値読出通信実行状態	測位データ読み出し用
20	M0023	ビット	ユニット2_CH1_現在値読出正常終了	測位データ読み出し用
21	M0024	ビット	ユニット2_CH1_現在値読出異常終了	測位データ読み出し用
22	M0025	ビット	ユニット2_CH2_現在値読出通信実行状態	測位データ読み出し用
23	M0026	ビット	ユニット2_CH2_現在値読出正常終了	測位データ読み出し用
24	M0027	ビット	ユニット2_CH2_現在値読出異常終了	測位データ読み出し用
25	M0200	ビット	設定値書込_実行	FB 実行用パラメータ設定値書込み
26	M0201	ビット	設定値書込_実行	FB 実行用パラメータ設定値書込み
27	M0210	ビット	設定値書込_実行状態	FB 実行用パラメータ設定値書込み
28	M0211	ビット	設定値書込_正常終了	FB 実行用パラメータ設定値書込み
29	M0212	ビット	設定値書込_異常終了	FB 実行用パラメータ設定値書込み
30	M0300	ビット	設定値読出_実行	FB 実行用パラメータ設定値読出し
31	M0310	ビット	設定値読出通信実行状態	FB 実行用パラメータ設定値読出し
32	M0311	ビット	設定値読出正常終了	FB 実行用パラメータ設定値読出し
33	M0312	ビット	設定値読出異常終了	FB 実行用パラメータ設定値読出し

7.1 デバイス一覧(ビットアドレス)

## 7.2. デバイス一覧(ワードアドレス)

No	デバイス	タイプ	コメント	説明
1	D0000	ワード	変位センサー A スケール変換後_現在値+0	変位センサー現在値
2	D0001	ワード	変位センサー A スケール変換後_現在値+1	変位センサー現在値
3	D0002	ワード	変位センサー B スケール変換後_現在値+0	変位センサー現在値
4	D0003	ワード	変位センサー B スケール変換後_現在値+1	変位センサー現在値
5	D0004	ワード	変位センサー C スケール変換後_現在値+0	変位センサー現在値
6	D0005	ワード	変位センサー C スケール変換後_現在値+1	変位センサー現在値
7	D0006	ワード	変位センサー D スケール変換後_現在値+0	変位センサー現在値
8	D0007	ワード	変位センサー D スケール変換後_現在値+1	変位センサー現在値
9	D0008	ワード	変位センサー E スケール変換後_現在値+0	変位センサー現在値
10	D0009	ワード	変位センサー E スケール変換後_現在値+1	変位センサー現在値
11	D0010	ワード	変位センサー F スケール変換後_現在値+0	変位センサー現在値
12	D0011	ワード	変位センサー F スケール変換後_現在値+1	変位センサー現在値
13	D1094	ワード	変位センサーヘッド D_基準_現在値+0	ゼロリセット後の値
14	D1095	ワード	変位センサーヘッド D_基準_現在値+1	ゼロリセット後の値
15	D1096	ワード	変位センサーヘッド E_基準_現在値+0	ゼロリセット後の値
16	D1097	ワード	変位センサーヘッド E_基準_現在値+1	ゼロリセット後の値
17	D1098	ワード	変位センサーヘッド F_基準_現在値+0	ゼロリセット後の値
18	D1099	ワード	変位センサーヘッド F_基準_現在値+1	ゼロリセット後の値
19	D1106	ワード	変位センサーヘッド A_基準_現在値+0	ゼロリセット後の値
20	D1107	ワード	センサーヘッド A_基準_現在値+1	ゼロリセット後の値
21	D1108	ワード	センサーヘッド B_基準_現在値+0	ゼロリセット後の値
22	D1109	ワード	センサーヘッド B_基準_現在値+1	ゼロリセット後の値
23	D1110	ワード	センサーヘッド C_基準_現在値+0	ゼロリセット後の値
24	D1111	ワード	センサーヘッド C_基準_現在値+1	ゼロリセット後の値

7.2 デバイス一覧(ワードアドレス)

その他の使用デバイスは GX-WORKS 2 のローカルデバイスコメントを参照してください。