

動画内で使用しているタッチパネルの画面とMRC01のImplicitメッセージの対応表です。

赤枠：動画内の内容と1対1で対応

青枠：タッチパネル画面上にはなく、タッチパネル内部のプログラムで制御



運転例	Byte	Input(コントローラ→スキャナ)	Output(スキャナ→コントローラ)
リモートI/O運転	0、1	リモートI/O(R-OUT)	リモートI/O(R-IN)
	2、3	プログラムNo.選択_R	プログラムNo.選択
	4～7	コントローラ制御(モニタ)	コントローラ制御入力
	8、9	JOG運転応答(ユーザー座標系)	JOG運転入力
	10、11	インチング運転応答(ユーザー座標系)	インチング運転入力
	12、13	JOG運転応答(実軸)	JOG運転入力(実軸)
	14、15	インチング運転応答(実軸)	インチング運転入力(実軸)
JOG/インチング運転	16、17	運転失敗コード	JOG運転速度(X、Y、Z、Tx、Ty、Tz)
	18、19	コントローラの現在アラーム	
	20～23	コントローラのインフォメーション	JOG運転速度(Rx、Ry、Rz)
	24～27	軸の現在アラームコード(軸1～4)	JOG運転速度(エンドエフェクタ1、2)
	28～31	軸の現在アラームコード(軸5～8)※	JOG運転速度(実軸)
	32、33	運転モード表示	JOG運転移動量(X、Y、Z)
	34	現在のロボットタイプ	
	35	軸数	
	36～39	コントローラ 任意モニタ0	JOG運転移動量(Rx、Ry、Rz)
	40～43	コントローラ 任意モニタ1	JOG運転移動量(エンドエフェクタ1、2)
	44～47	コントローラ 任意モニタ2	JOG運転移動量(実軸)
	48～51	コントローラ 任意モニタ3	予約
ダイレクトデータ運転	52、53	(DD)反映TRIG_R	(DD)反映TRIG
	54、55	(DD)ステータス	予約
	56、57	(DD)運転方式_R	(DD)運転方式
	58	(DD)実軸選択_R	(DD)実軸選択
	59	(DD)TCP運転対象座標選択_R	(DD)TCP運転対象座標選択
	60～63	検出位置 X座標	(DD)位置 X座標
	64～67	検出位置 Y座標	(DD)位置 Y座標
	68～71	検出位置 Z座標	(DD)位置 Z座標
	72～75	検出位置 Rx座標	(DD)位置 Rx座標
	76～79	検出位置 Ry座標	(DD)位置 Ry座標
	80～83	検出位置 Rz座標	(DD)位置 Rz座標
	84～87	検出位置 E1座標	(DD)位置 E1座標
	88～91	検出位置 E2座標	(DD)位置 E2座標
	92～95	TCP検出速度(X、Y、Z)	(DD)速度
	96、97	現在の手系	(DD)加速度
	98、99	現在のツールオフセットNo.	
	100～103	軸1 任意モニタ0	(DD)減速度
	104～107	軸1 任意モニタ1	(DD)位置(実軸)
	108、109	軸1 任意モニタ2	(DD)エンドエフェクタ1、2運転方式
	110、111		(DD)エンドエフェクタ1、2押し当て電流
	112、113	軸2 任意モニタ0	(DD)P to P運転 手系選択
	114、115		(DD)円弧補間運転 設定方法
	116～119	軸2 任意モニタ1	(DD)円弧補間運転 半径
	120～123	軸2 任意モニタ2	(DD)円弧補間運転 中心座標/経由点 X
	124～127	軸3 任意モニタ0	(DD)円弧補間運転 中心座標/経由点 Y
	128～131	軸3 任意モニタ1	(DD)アーチ補間運転 上昇高さ
	132～135	軸3 任意モニタ2	(DD)アーチ補間運転 最大高さ
	136～139	軸4 任意モニタ0	(DD)アーチ補間運転 下降開始高さ
	140、141	軸4 任意モニタ1	(DD)パレットNo.選択
	142、143		(DD)ツールオフセット選択
	144、145	軸4 任意モニタ2	(DD)座標系選択
	146、147		(DD)カメラNo.選択
	148～151	軸5 任意モニタ0	(DD)カメラ座標 X座標
	152～155	軸5 任意モニタ1	(DD)カメラ座標 Y座標
	156～159	軸5 任意モニタ2	(DD)カメラ座標 Rz座標
	160～163	軸6 任意モニタ0	予約
	164～167	軸6 任意モニタ1	
	168～171	軸6 任意モニタ2	
リード/ライトコマンド	172、173	リードパラメータ対象選択_R	リードパラメータ対象選択
	174、175	リードパラメータ ID_R	リードパラメータ ID
	176、177	予約	予約
	178、179	リード/ライトステータス	ライトリクエスト
	180、181	ライトパラメータ対象選択_R	ライトパラメータ対象選択
	182、183	ライトパラメータID_R	ライトパラメータ ID
	184～187	リードデータ	ライトデータ
	188～191	軸7 任意モニタ0※	予約
	192～195	軸7 任意モニタ1※	
	196～199	軸7 任意モニタ2※	
	200～203	軸8 任意モニタ0※	
	204～207	軸8 任意モニタ1※	
	208～211	軸8 任意モニタ2※	
	212～227	予約	

● コントローラ制御入力

Bit	名称	内容
0	STOP	ロボットの運転を停止させます。
1	PAUSE	ロボットの運転を一時停止させます。
2	START	選択されているプログラムNo.の運転を実行します。 運転起動後は設定されているコマンドを自動で実行します。
3	SSTART	選択されているプログラムNo.の運転を実行します。 運転起動後は設定されているコマンドが完了した後で、SSTART入力をOFFにしてから再度ONにすると次のコマンドを実行します。
4	予約	値は無視されます。
5	予約	値は無視されます。
6	予約	値は無視されます。
7	ALM-RST	発生中のアラームを解除します。
8	予約	値は無視されます。
9	INFO-CLR	インフォメーション状態を解除します。
10	PRG-DOUT-CLR	PRG-DOUT0～PRG-DOUT15のすべての出力状態をOFFにします。
11	PRG-ROUT-CLR	PRG-ROUT0～PRG-ROUT31のすべての出力状態をOFFにします。
12	ETO-CLR-DRV	**AZD-KR2D**を除いたすべてのドライバのETO-CLR入力をONにします。
13	CRNT-LMT1	電流制限を行ないます。
14	SPD-LMT1	速度制限を行ないます。
15	予約	値は無視されます。
16	ZHOME-ALL	高速原点復帰運転を実行します。すべての座標(X、Y、Z、Rx、Ry、Rz、E1、E2)を原点に戻します。
17	ZHOME-RB	高速原点復帰運転を実行します。エンドエフェクタ以外の座標(X、Y、Z、Rx、Ry、Rz)を原点に戻します。
18	ZHOME-E1	高速原点復帰運転を実行します。エンドエフェクタ1の座標を原点に戻します。
19	ZHOME-E2	高速原点復帰運転を実行します。エンドエフェクタ2の座標を原点に戻します。
20	予約	値は無視されます。
21	FREE-RB	すべてのモーション軸(ロボットを駆動しているモーター)の電流を遮断して無励磁にします。
22	FREE-E1	エンドエフェクタ軸1(エンドエフェクタ1を駆動しているモーター)の電流を遮断して無励磁にします。
23	FREE-E2	エンドエフェクタ軸2(エンドエフェクタ2を駆動しているモーター)の電流を遮断して無励磁にします。
24～31	予約	値は無視されます。

● (DD)TCP運転対象座標選択

Bit	名称	内容	初期値
0	ダイレクトデータ運転 TCP運転対象座標選択 X	ダイレクトデータ運転の対象となる座標をbitで選択します。 【設定範囲】 0:無効 1:有効	0
1	ダイレクトデータ運転 TCP運転対象座標選択 Y		
2	ダイレクトデータ運転 TCP運転対象座標選択 Z		
3	ダイレクトデータ運転 TCP運転対象座標選択 Rx		
4	ダイレクトデータ運転 TCP運転対象座標選択 Ry		
5	ダイレクトデータ運転 TCP運転対象座標選択 Rz		
6	ダイレクトデータ運転 TCP運転対象座標選択 E1		
7	ダイレクトデータ運転 TCP運転対象座標選択 E2		