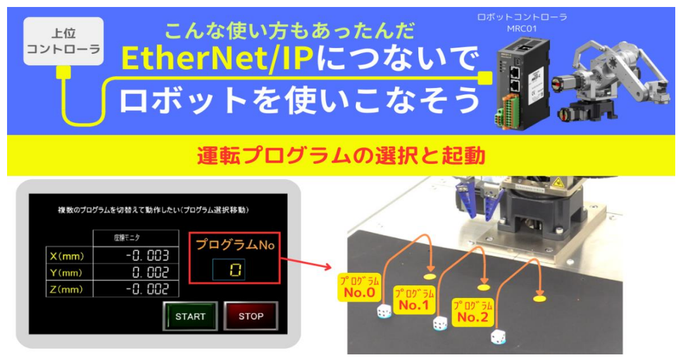



**動画内で使用しているタッチパネルの画面とMRC01のImplicitメッセージの対応表です。**

**赤枠：動画内の内容と1対1で対応**




| 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。<br>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。<br>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。 |