

DriveWorksEZ ファンクションブロック (命令コマンド) 一覧表

2018.08.31
VSUIHAN-A1608-10<2>

◆ 目次

種 類	機 能	ページ
インバータ入力 <small>インバータの制御回路端子の入力をDriveWorksEZプログラムで使用できます</small>	アナログ入力	2
	接点入力	
	パルス列入力	
インバータ出力 <small>インバータの制御回路端子の出力をDriveWorksEZプログラムで使用できます</small>	接点出力	2
オプション入力 <small>インバータのオプション入力をDriveWorksEZプログラムで使用できます</small>	アナログ入力オプション	2
	デジタル入力オプション	
オプション出力 <small>インバータのオプション出力をDriveWorksEZプログラムで使用できます</small>	デジタル出力オプション	2
インバータモニタ <small>インバータのプログラム内の演算値をDriveWorksEZプログラムでモニタできます</small>	数値データモニタ	2
	選択モニタ	
	PGオプションモニタ	
	MEMOBUS数値モニタ	
	論理データモニタ	
	多機能接点出力モニタ	
	MEMOBUS論理モニタ	
インバータ指令 <small>DriveWorksEZプログラムからインバータに指令を入力できます</small>	数値データ指令	3
	論理データ指令	
	DriveWorksEZ異常指令	
	仮想多機能入力	
	PID指令	
キーボード入力 <small>インバータのカスタムパラメータに設定した値をDriveWorksEZで使用できます</small>	符号なし数値データ入力	3
	符号付き数値データ入力	
	カスタムパラメータ	
	論理データ入力	
キーボード出力 <small>U8-xx [DriveWorksEZ用カスタムモニタ] をDriveWorksEZで使用することができます</small>	符号なし数値出力	4
	符号付き数値出力	
	カスタムモニタ	
	論理データ出力	
論理データ機能 <small>論理データまたは数値データを入力し、論理データを出力する演算を行う機能です</small>	基本論理回路	4
	S/Rフリップフロップ	
	数値比較機能	
	デジタルタイマ	
	論理シフトレジスタ	
数値データ機能 <small>論理データまたは数値データを入力し、数値データを出力する演算を行う機能です</small>	四則演算	5
	基本算術関数	
	数値選択機能	
	差分機能	
	サンプルホールド機能	
	カウンタ機能	
PI制御機能		
固定値 <small>DriveWorksEZプログラムで固定値を使用できます</small>	論理データ	6
	数値データ	
通信 <small>インバータの通信機能をDriveWorksEZプログラムにリンクさせます</small>	通信数値読み出し	6
	通信論理読み出し	
	通信数値書き込み	
	通信論理書き込み	
リモート入出力 <small>DriveWorksEZからMEMOBUS/Modbus通信経由でリモート入出力を使用できます</small>	リモート入出力設定	6
	リモートデジタル入力	
	リモートアナログ入力	
	リモートデジタル出力	
	リモートアナログ出力	
仮置きレジスタ <small>DriveWorksEZで数値及び論理データを一時的に保存して使うために使用します</small>	数値データ読み出し	7
	数値データ書き込み	
	論理データ読み出し	
	論理データ書き込み	
	EEPROM数値データ読み出し	
	EEPROM数値データ書き込み	
	EEPROM論理データ読み出し	
EEPROM論理データ書き込み		

◆インバータ入力 インバータの制御回路端子の入力をDriveWorksEZプログラムで使用できます。

機能		ブロック名 (命令コマンド)	GA700		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
アナログ入力	多機能アナログ入力端子A1~A2	AI1 ~ AI2	○	○	○	○	○	○
	多機能アナログ入力端子A3	AI3	○	○	○	○	-	-
接点入力	多機能デジタル入力端子S1~S7 (論理データ入力)	DI1 ~ DI7	○	○	○	○	○	○
	多機能デジタル入力端子S8 (論理データ入力)	DI8	○	○	○	○	-	-
パルス列入力	パルス列入力端子	RP	○	○	○	○	○	○

◆インバータ出力 インバータの制御回路端子の出力をDriveWorksEZプログラムで使用できます。

※ () 内は使用可能なプラットフォームバージョンです。U8-18 [DriveWorksEZプラットフォームバージョン] でプラットフォームバージョンを確認できます。

機能		ブロック名 (命令コマンド)	GA700		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
接点出力	多機能デジタル出力端子1~4 (論理データ出力)	DO1 ~ DO3	○	○	○	○	○	○
		DO4	○ (2~)	○ (2~)	-	-	-	-

◆オプション入力 インバータのオプション入力をDriveWorksEZプログラムで使用できます。

機能		ブロック名 (命令コマンド)	GA700		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
アナログ入力オプション	アナログ入力オプションカードAI-A3の端子V1~V3	AI Opt Ch1 ~ AI Opt Ch3	○	○	○	○	-	-
デジタル入力オプション	デジタル入力オプションの端子D0~D7	DI Opt In1 ~ DI Opt In8	○	○	○	○	-	-
	デジタル入力オプションカードDI-A3のBCD入力	DI Opt BCD	○	○	○	○	-	-

◆オプション出力 インバータのオプション出力をDriveWorksEZプログラムで使用できます。

機能		ブロック名 (命令コマンド)	GA700		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
デジタル出力オプション	デジタル出力オプションの端子P1-PC~P6-PC	Ext DO1~Ext DO6	○	○	○	○	-	-
	デジタル出力オプションの端子M1-M2	Ext DO7	○	○	○	○	-	-
	デジタル出力オプションの端子M3-M4	Ext DO8	○	○	○	○	-	-

◆インバータモニタ インバータのプログラム内の演算値をDriveWorksEZプログラムでモニタできます。

※ () 内は使用可能なプラットフォームバージョンです。U8-18 [DriveWorksEZプラットフォームバージョン] でプラットフォームバージョンを確認できます。

機能		ブロック名 (命令コマンド)	GA700		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
数値データモニタ	周波数指令	Freq Ref	○	○	○	○	○	○
	出力周波数	Freq Output	○	○	○	○	○	○
	出力電流	Output AMPS	○	○	○	○	○	○
	主回路直流電圧	DC Bus Voltage	○	○	○	○	○	○
	モータ速度	Motor SPD	○	○	○	○	○	○
	トルク指令	Torque Ref	○	○	○	○	○	○
選択モニタ	選択モニタ	Drive Mon1 ~ Drive Mon2	○	○	○	○	○	○
	拡張モニタ	Ex Dr Mon1 ~ Ex Dr Mon2	○	○	○	○	-	-
PGオプションモニタ	PGパルス周波数モニタ	PG CH1 ~ PG CH2	○	○	○	○	-	-
	PGパルスカウントモニタ (リセット付き)	PGP ZP CH1 ~ PGP ZP CH2	○	○	○	○	-	-
MEMOBUS数値モニタ	MEMOBUSレジスタ読み出し (数値)	MEMOBUS NUM1 ~ MEMOBUS NUM3	○ (2~)	○ (2~)	-	-	-	-
		MEMOBUS NUM4 ~ MEMOBUS NUM8	-	○ (2~)	-	-	-	-
論理データモニタ	運転中信号	Run X	○	○	○	○	○	○
	逆転中信号	Run Rev	○	○	○	○	○	○
	正転中信号	Run Fwd	○	○	○	○	○	○
	零速信号	Zero Speed	○	○	○	○	○	○
	周波数 (速度) 一致信号	Set Speed	○	○	○	○	○	○
	インバータ運転準備完了信号	Drive Ready	○	○	○	○	○	○
	軽故障信号	Drive Alarm	○	○	○	○	○	○
	異常信号	Drive Fault	○	○	○	○	○	○
	トルクリミット (電流制限) 中信号	Drive TQLIM	○	○	○	○	○	○
	ゼロサーボ完了信号	ZS End	○	○	○	○	-	-
	回生動作中信号	Reg Act	○	○	○	○	-	-
	インバータ内部の運転指令信号	Run Cmd	○	○	○	○	-	-
多機能接点出力モニタ	選択した内部信号 (論理データ)	Dr MonL1 ~ Dr MonL2	○	○	○	○	-	-
MEMOBUS論理モニタ	MEMOBUSレジスタ読み出し (論理)	MEMOBUS LOG1 ~ MEMOBUS LOG3	○ (2~)	○ (2~)	-	-	-	-
		MEMOBUS LOG4 ~ MEMOBUS LOG8	-	○ (2~)	-	-	-	-

◆インバータ指令 DriveWorksEZプログラムからインバータに指令を入力できます。

※（ ）内は使用可能なプラットフォームバージョンです。U8-18 [DriveWorksEZプラットフォームバージョン] でプラットフォームバージョンを確認できます。

機能		ブロック名 (命令コマンド)	GA700		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
数値データ指令	周波数指令	Freq CMD	○	○	○	○	○	○
	トルク指令	Torq CMD	○	○	○	○	○	○
	加減速時間設定指令	ACC DEC	○	○	○	○	○	○
論理データ指令	正転指令	Fwd CMD	○	○	○	○	○	○
	逆転指令	Rev CMD	○	○	○	○	○	○
	ベースブロック指令	BB CMD	○	○	○	○	○	○
	直流制動指令	DCINJ	○	○	○	○	○	○
	非常停止指令	FSTOP	○	○	○	○	○	○
	DriveWorksEZ周波数指令無効	REF STD	-	○	-	○	-	○
	DriveWorksEZ運転指令無効	RUN STD	-	○	-	○	-	○
DriveWorksEZ異常指令	DriveWorksEZアラーム	DWEZ ALARM	○	○	○	○	○	○
		DWEZ ALARM2	○	○	-	-	-	-
		DWEZ ALARM3	-	○	-	-	-	-
	DriveWorksEZ異常指令	DWEZ FAULT	○	○	○	○	○	○
		DWEZ FAULT2	○	○	-	-	-	-
		DWEZ FAULT3	-	○	-	-	-	-
仮想多機能入力	仮想アナログ入力 (多機能アナログ入力)	VMF AI	○ (2~)	○ (2~)	-	-	-	-
	仮想デジタル入力 (多機能デジタル入力)	VMF DI1 ~ VMF DI2	○	○	○	○	-	-
		VMF DI3 ~ VMF DI4	-	○	-	-	-	-
PID指令	PID比例ゲイン値設定指令	PID PGAIN	-	○	-	○	-	○
	PID積分時間値設定指令	PID Int time	-	○	-	○	-	○
	PID微分時間設定指令	PID Dv time	-	○	-	○	-	○
	PIDオフセット値設定指令	PID Offset	-	○	-	○	-	○
	PID論理指令	PID Disable	-	○	-	○	-	○
		PID I Hold	-	○	-	○	-	○
		PID I Rst	-	○	-	○	-	○

◆キーボード入力 インバータのカスタムパラメータに設定した値をDriveWorksEZで使用できます。

機能		ブロック名 (命令コマンド)	GA700		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
数値データ入力	符号なし数値データ入力	Q1-01 ~ Q1-06	○	○	○	○	○	○
		Q1-31 ~ Q1-33	○	○	-	-	-	-
		Q1-34 ~ Q1-36	-	○	-	-	-	-
	符号付き数値データ入力	Q1-07 ~ Q1-09	○	○	○	○	○	○
		Q1-11	-	○	-	○	-	-
		Q1-37 ~ Q1-39, Q1-41	-	○	-	-	-	-
	カスタムパラメータ	Q1-12 ~ Q1-15	-	○	-	○	-	-
Q1-42 ~ Q1-45		-	○	-	-	-	-	
論理データ入力	LOG PAR1 ~ LOG PAR8	○	○	○	○	○	○	
	LOG PAR11 ~ LOG PAR18	-	○	-	-	-	-	

◆キーパッド出力 U8-xx [DriveWorksEZ用カスタムモニタ] をDriveWorksEZで使用することができます。

機能		ブロック名 (命令コマンド)	GA700		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
数値データ出力	符号なし数値出力	U8-01 ~ U8-06	○	○	○	○	○	○
		U8-31 ~ U8-33	○	○	-	-	-	-
		U8-34 ~ U8-36	-	○	-	-	-	-
	符号付き数値出力	U8-07 ~ U8-09	○	○	○	○	○	○
		U8-21	-	○	-	○	-	-
		U8-37 ~ U8-39, U8-51	-	○	-	-	-	-
	カスタムモニタ	U8-22 ~ U8-23	○	○	○	○	-	-
		U8-24 ~ U8-25	-	○	-	○	-	-
		U8-52 ~ U8-55	-	○	-	-	-	-
論理データ出力		LOG MON1 ~ LOG MON8	○	○	○	○	○	○
		LOG MON11 ~ LOG MON18	-	○	-	-	-	-

◆論理データ機能 論理データまたは数値データを入力し、論理データを入力する演算を行う機能です。

※ () 内は使用可能なプラットフォームバージョンです。U8-18 [DriveWorksEZプラットフォームバージョン] でプラットフォームバージョンを確認できます。

機能		ブロック名 (命令コマンド)	GA700		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
基本論理回路	論理積	AND	○	○	○	○	○	○
	3入力論理積	AND3	○	○	○	○	-	-
	否定論理積	NAND	○	○	○	○	○	○
	論理和	OR	○	○	○	○	○	○
	3入力論理和	OR3	○	○	○	○	-	-
	否定論理和	NOR	○	○	○	○	○	○
	排他的論理和	XOR	○	○	○	○	○	○
	否定	NOT	○	○	○	○	○	○
S/Rフリップフロップ	S/Rフリップフロップ	SRFF1 ~ SRFF3	○	○	○	○	○	○
数値比較機能	比較機能 (比較<ヒステリシス幅)	LT	○	○	○	○	-	-
	比較機能 (比較≤ヒステリシス幅)	LE	○	○	○	○	○	○
	比較機能 (比較=許容幅)	EQ	○	○	○	○	○	○
	比較機能 (比較≥ヒステリシス幅)	GE	○	○	○	○	○	○
	比較機能 (比較>ヒステリシス幅)	GT	○	○	○	○	-	-
デジタルタイマ	デジタルタイマ 1~2	TMR1 ~ TMR2	○	○	○	○	○	○
	デジタルタイマ 3	TMR3	-	○	-	○	-	○
	デジタルタイマ 4 (0.0~6553.5秒)	TMR4	-	○	-	○	-	○
	デジタルタイマ8 (長時間カウンタ)	TMR8	○	○	○	○	-	-
	デジタルタイマ8 内部カウント値	TMR8 Val	○	○	○	○	-	-
	1ショットタイマ	1 Shot	○	○	○	○	○	○
		1 Shot 2	○	○	-	-	-	-
		1 Shot 3	-	○	-	-	-	-
	インターバルタイマ	INTVL TMR	-	○	-	○	-	○
	論理パルス発生器	0.1 sec Pulses	-	○	-	○	-	○
		1.0 sec Pulses	-	○	-	○	-	○
論理パルス発生器 (時間設定機能付き)	x.x sec Pulse	○	○	-	-	-	-	
RTC時間信号出力	CLOCK 1 ~ CLOCK 2	○ (2~)	○ (2~)	-	-	-	-	
論理シフトレジスタ	論理シフトレジスタ	Shift Cntrl	-	○	-	○	-	○
		Shift Bit1 ~ Shift Bit4	-	○	-	○	-	○

◆数値データ機能 論理データまたは数値データを入力し、数値データを出力する演算を行う機能です。

※（ ）内は使用可能なプラットフォームバージョンです。U8-18 [DriveWorksEZプラットフォームバージョン] でプラットフォームバージョンを確認できます。

機能	ブロック名 (命令コマンド)	GA700		A1000、U1000		V1000		
		標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版	
四則演算	加算機能 (A+B)	ADD	○	○	○	○	○	○
	加算機能 (A+B+C)	SUM	○	○	○	○	○	○
	減算機能 (A-B)	SUB	○	○	○	○	○	○
	乗算機能 (A×B)	MULT	○	○	○	○	○	○
	乗算機能 (A×B) %出力	MULP	○	○	○	○	○	○
	乗算機能 (入力×10)	ML10	-	○	-	○	-	○
	乗算機能 (入力×100)	ML100	-	○	-	○	-	○
	除算機能 (A÷B)	DIV	○	○	○	○	○	○
	除算機能 (A÷B) %出力	DIVP	○	○	○	○	○	○
	除算機能 (入力÷10)	DV10	-	○	-	○	-	○
除算機能 (入力÷100)	DV100	-	○	-	○	-	○	
基本算術関数	絶対値機能	ABS	○	○	○	○	○	○
	符号反転機能	NEGT	○	○	○	○	○	○
	二乗機能	SQRE	○ (2~)	○ (2~)	-	-	-	-
	ルート機能	SQRT	○	○	-	-	-	-
	サイン機能 (三角関数)	SIN	-	○ (2~)	-	-	-	-
	コサイン機能 (三角関数)	COS	-	○ (2~)	-	-	-	-
	スケールリング機能	Scale1	○	○	○	○	○	○
		Scale2	-	○	-	○	-	○
	X-Yパターン	Interpolate	○	○	○	○	-	-
	リミット機能	LIM1	○	○	○	○	○	○
		LIM2	-	○	-	○	-	○
		DZONE	-	○	-	○	-	○
	一次遅れフィルタ機能	DFILT	○	○	○	○	○	○
		DFILT2	○	○	-	-	-	-
		DFILT3	-	○	-	-	-	-
入力可変 (ランプ) 機能	RAMP	○	○	○	○	○	○	
数値選択機能	比較選択出力	Sel Lesser	○	○	○	○	-	-
		Sel Greater	○	○	○	○	-	-
	数値選択機能 (2択)	NUMS	○	○	○	○	○	○
数値選択機能2 (4択)	NUMS2	○	○	○	○	-	-	
差分機能	差分機能	DERV	○	○	○	○	○	○
		DERV2	○	○	-	-	-	-
		DERV3	-	○	-	-	-	-
	拡張差分	Ex DERV1	○ (2~)	○ (2~)	-	-	-	-
	Ex DERV2	-	○ (2~)	-	-	-	-	
サンプルホールド機能	サンプルホールド機能	NUML1 ~ NUML3	-	○	-	○	-	○
カウンタ機能	カウンタ機能	CNTR	-	○	-	○	-	○
	UP/DOWN機能	MOP	○	○	○	○	○	○
	UP/DOWN機能 (ステップ)	SMOP	-	○	-	○	-	○
PI制御機能	PI制御機能	PI	○	○	○	○	○	○
	DriveWorksEZ PI比例ゲイン値設定	DWEZ PIPG	-	○	-	○	-	○
	DriveWorksEZ PI積分時間値設定	DWEZ PIIT	-	○	-	○	-	○

◆**固定値** DriveWorksEZプログラムで固定値を使用できます。

機能		ブロック名 (命令コマンド)	GA700		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
論理データ	固定値 (1固定)	TRUE	○	○	○	○	○	○
	固定値 (0固定)	FALSE	○	○	○	○	○	○
数値データ	固定値 (100%固定)(50%固定)(10%固定)	100P, 50P, 10P,	○	○	○	○	○	○
	固定値 (1%固定)	1P	○	○	○	○	-	-
	固定値 (0.1%固定) ~ (0.02%固定)	0.1P ~ 0.02P	-	○	-	○	-	○
	固定値 (0.01%固定)(0%固定)	0.01P, 0P	○	○	○	○	○	○

◆**通信** インバータの通信機能をDriveWorksEZプログラムにリンクさせます。

機能		ブロック名 (命令コマンド)	GA700		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
通信数値読み出し	通信RCONブロック	RCON1 ~ RCON7	-	○	-	○	-	○
通信論理読み出し	通信RCOLブロック	RCOL1 ~ RCOL8	-	○	-	○	-	○
通信数値書き込み	通信WCONブロック	WCON1 ~ WCON7	-	○	-	○	-	○
通信論理書き込み	通信WCOLブロック	WCOL1 ~ WCOL8	-	○	-	○	-	○

◆**リモート入出力** DriveWorksEZからMEMOBUS/Modbus通信経路でリモート入出力を使用できます。

※ () 内は使用可能なプラットフォームバージョンです。U8-18 [DriveWorksEZプラットフォームバージョン] でプラットフォームバージョンを確認できます。

機能		ブロック名 (命令コマンド)	GA700		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
リモート入出力設定	リモート入出力設定	RMIO Cntrl	-	○ (3~)	-	-	-	-
	通信エラーコードの読み出し (リモートデジタル入力)	RMIO DIERR	-	○ (3~)	-	-	-	-
	通信エラーコードの読み出し (リモートアナログ入力)	RMIO AIERR	-	○ (3~)	-	-	-	-
	通信エラーコードの読み出し (リモートデジタル出力)	RMIO DOERR	-	○ (3~)	-	-	-	-
	通信エラーコードの読み出し (リモートアナログ出力)	RMIO AOERR	-	○ (3~)	-	-	-	-
接点入出力	リモートデジタル入力	RMIO DI1 ~ RMIO DI16	-	○ (3~)	-	-	-	-
	リモートデジタル出力	RMIO DO1 ~ RMIO DO16	-	○ (3~)	-	-	-	-
アナログ入出力	リモートアナログ入力	RMIO AI1 ~ RMIO AI4	-	○ (3~)	-	-	-	-
	リモートアナログ出力	RMIO AO1 ~ RMIO AO2	-	○ (3~)	-	-	-	-

◆仮置きレジスタ DriveWorksEZで数値及び論理データを一時的に保存して使うために使用します。

機 能		ブロック名 (命令コマンド)	GA700		A1000、U1000		V1000	
			標準版	高機能版	標準版	高機能版	標準版	高機能版
数値データ読み出し	レジスタ読み出し (数値)	NUMR1 ~ NUMR5	○	○	○	○	○	○
		NUMR6 ~ NUMR10	-	○	-	○	-	○
		NUMR21 ~ NUMR23	○	○	-	-	-	-
		NUMR24 ~ NUMR30	-	○	-	-	-	-
数値データ書き込み	レジスタ書込 (数値)	NUMW1 ~ NUMW5	○	○	○	○	○	○
		NUMW6 ~ NUMW10	-	○	-	○	-	○
		NUMW21 ~ NUMW23	○	○	-	-	-	-
		NUMW24 ~ NUMW30	-	○	-	-	-	-
論理データ読み出し	レジスタ読み出し (論理)	LOGR1 ~ LOGR5	○	○	○	○	○	○
		LOGR6 ~ LOGR10	-	○	-	○	-	○
		LOGR21 ~ LOGR23	○	○	-	-	-	-
		LOGR24 ~ LOGR30	-	○	-	-	-	-
論理データ書き込み	レジスタ書込 (論理)	LOGW1 ~ LOGW5	○	○	○	○	○	○
		LOGW6 ~ LOGW10	-	○	-	○	-	○
		LOGW21 ~ LOGW23	○	○	-	-	-	-
		LOGW24 ~ LOGW30	-	○	-	-	-	-
EEPROM 数値データ読み出し	レジスタ読み出し (数値)	NUMR11 ~ NUMR12	○	○	○	○	-	-
	書込条件付きレジスタ読み出し (数値)	SNUMR1	○	○	-	-	-	-
		SNUMR2	-	○	-	-	-	-
EEPROM 数値データ書き込み	レジスタ書込 (数値)	NUMW11 ~ NUMW12	○	○	○	○	-	-
	書込条件付きレジスタ書込 (数値)	SNUMW1	○	○	-	-	-	-
		SNUMW2	-	○	-	-	-	-
EEPROM 論理データ読み出し	レジスタ読み出し (論理)	LOGR11 ~ LOGR12	○	○	○	○	-	-
	書込条件付きレジスタ読み出し (論理)	SLOGR1	○	○	-	-	-	-
		SLOGR2	-	○	-	-	-	-
EEPROM 論理データ書き込み	レジスタ書込 (論理)	LOGW11 ~ LOGW12	○	○	○	○	-	-
	書込条件付きレジスタ書込 (論理)	SLOGW1	○	○	-	-	-	-
		SLOGW2	-	○	-	-	-	-