

## DriveWorksEZ 命令コマンド(ファンクションブロック)一覧表

2014.06.27

種類	命令コマンド(ブロック名)	機能	V1000	A1000	U1000
イ 入 出 バ ー タ	AI1～AI3	多機能アナログ入力	○ (AI3は除く)	○	○
	DI1～DI8	多機能デジタル入力(論理データ入力)	○ (DI8は除く)	○	○
	RP	パルス列入力指令	○	○	○
	DO1～DO3	多機能デジタル出力(論理データ出力)	○	○	○
オ プ シ ョ ン カ ー ド	AI Opt Ch1～AI Opt Ch3	アナログ入力(オプションカード)	—	○	○
	DI Opt In1～DI Opt In8	デジタル入力(オプションカード)	—	○	○
	DI Opt BCD	BCD入力(オプションカード)	—	○	○
	Ext DO1～Ext DO8	デジタル出力(オプションカード)	—	○	○
モ ニ タ	FreqRef	周波数指令	○	○	○
	FreqOutput	出力周波数	○	○	○
	OutputAMPS	出力電流	○	○	○
	DC Bus Voltage	主回路直流電圧	○	○	○
	Motor SPD	モータ速度	○	○	○
	Torque Ref	トルク指令	○	○	○
	PG CH1～CH2	PGパルス周波数	—	○	○
	PGP_ZP CH1～PGP_ZPC H2	PGパルスのカウント数	—	○	○
	Drive Mon1～Drive Mon2	選択モニタ	○	○	○
	Ex Dr Mon1～Ex Dr Mon2	拡張モニタ	—	○	○
	RunX	運転中	○	○	○
	Run Rev	逆転中	○	○	○
	Run Fwd	正転中	○	○	○
	Zero Speed	零速	○	○	○
Set Speed	周波数(速度)一致	○	○	○	

種類	命令コマンド(ブロック名)	機能	V1000	A1000	U1000
モニタ	Drive Ready	インバータ運転準備完了	○	○	○
	Drive Alarm	軽故障	○	○	○
	Drive Fault	異常	○	○	○
	Drive TQLIM	トルクリミット(電流制限)中	○	○	○
	ZS End	ゼロサーボ完了	-	○	○
	Reg Act	回生動作中	-	○	○
	Run Cmd	インバータ運転指令ON中	-	○	○
	Dr Mon L1~Dr Mon L2	選択モニタ(論理データ)	-	○	○
インバータ指令	Freq CMD	周波数指令	○	○	○
	ACCDEC	加減速時間設定指令	○	○	○
	Fwd CMD	正転指令	○	○	○
	Rev CMD	逆転指令	○	○	○
	BBCMD	ベースブロック指令	○	○	○
	DCINJ	直流制動指令	○	○	○
	FSTOP	非常停止指令	○	○	○
	Torq CMD	トルク指令	-	○	○
	DWEZ ALARM	DriveWorksEZアラーム	○	○	○
	DWEZ FAULT	DriveWorksEZ異常指令	○	○	○
	VMF DI1~VMF DI2	仮想接点入力	-	○	○
	オペレータ入力	Q1-01~Q1-09	オペレータ入力(カスタムパラメータ %)	○	○
LPAR1~LPAR8		論理データ入力	○	○	○
オペレータ出力	U8-01, U8-02, U8-07~U8-09	カスタムモニタ(カスタムパラメータ %)	○ (U8-09は除く)	○	○
	U8-22, U8-23	カスタムモニタ(カスタムパラメータ)	-	○	○
	LOG MON1~LOG MON8	DriveWorksEZ用カスタムモニタ(論理データ)	○	○	○

種類	命令コマンド(ブロック名)	機能	V1000	A1000	U1000
論理データ	AND	論理積	○	○	○
	NAND	否定論理積	○	○	○
	OR	論理和	○	○	○
	NOR	否定論理和	○	○	○
	XOR	排他的論理和	○	○	○
	NOT	否定	○	○	○
	TMR1	デジタルタイマ 1	○	○	○
	TMR2	デジタルタイマ 2	○	○	○
	1 Shot	1ショットタイマ	—	○	○
	AND3	論理積 (A and B and C)	—	○	○
	OR3	論理和 (A or B or C)	—	○	○
	TMR8	デジタルタイマ(長時間カウンタ)	—	○	○
	TMR8 Val	TMR8内部カウント値	—	○	○
	SRFF1~SRFF3	S/Rフリップフロップ	—	○	○
数値データ	ADD	加算機能 (A + B)	○	○	○
	SUM	加算機能 (A + B + C)	—	○	○
	SUB	減算機能 (A - B)	○	○	○
	MULT	乗算機能 (A × B)	○	○	○
	MULP	乗算機能 (A × B) %出力	○	○	○
	DIV	除算機能 (A ÷ B)	○	○	○
	DIVP	除算機能 (A ÷ B) %出力	○	○	○
	ABSV	絶対値機能	○	○	○
	NEGT	符号反転機能	○	○	○
	Scale 1	スケーリング機能	○	○	○
RAMP	入力可変(ランプ)機能	○	○	○	

種類	命令コマンド(ブロック名)	機能	V1000	A1000	U1000
数値データ	DFILT	一次遅れフィルタ機能	—	○	○
	LIM1	リミッタ機能	○	○	○
	Inter polate	X-Yパターン機能	—	○	○
	DERV	差分機能	—	○	○
アプリケーション	EQ	比較機能(比較 = 許容幅)	○	○	○
	GE	比較機能(比較 $\geq$ ヒステリシス幅)	○	○	○
	LE	比較機能(比較 $\leq$ ヒステリシス幅)	○	○	○
	GT	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)	—	○	○
	Sel Greater, Sel Lesser	比較選択出力	—	○	○
	MOP	UP/DOWN機能	○	○	○
	NUMS	数値選択機能(2択)	○	○	○
	NUMS2	数値選択機能2(4択)	—	○	○
	PI	PI制御機能	○	○	○
固定値	TRUE	固定値(1固定)	○	○	○
	FALSE	固定値(0固定)	○	○	○
	0P	固定値(0%固定)	○	○	○
	10P	固定値(10%固定)	○	○	○
	50P	固定値(50%固定)	○	○	○
	100P	固定値(100%固定)	○	○	○
	0.01P	固定値(0.01%固定)	—	○	○
	1P	固定値(1%固定)	—	○	○
レジスタ 仮置き	NUMR1~NUMR5, NUMR11, NUMR12	仮置きレジスタ読出し(数値データ)	○ (NUMR11, 12 は除く)	○	○
	LOGR1~LOGR5, LOGR11, LOGR12	仮置きレジスタ読出し(論理データ)	○ (LOGR11, 12 は除く)	○	○
	NUMW1~NUMW5, NUMW11, NUMW12	仮置きレジスタ書込み(数値データ)	○ (NUMW11, 12 は除く)	○	○
	LOGW1~LOGW5, LOGW11, LOGW12	仮置きレジスタ書込み(論理データ)	○ (LOGW11, 12 は除く)	○	○