



4.5. シンボル設定

次に「Symbol」タブを選択し、シンボル設定を行います(図 4-6)。設定する項目は、以下の 2 つです。

1. Ch 選択

モニタリング/ロギングする Ch を選択してください。

2. シンボル設定

モニタリング/ロギングするシンボルを設定してください。

各シンボルの詳細は、「[4.5.1. 各シンボルの詳細](#)」を参照してください。

● Monitoring チェックボックス:

モニタリング/ロギングするシンボルの有効/無効を選択してください。

(有効: 、無効:)

● Graph チェックボックス:

グラフ表示するシンボルの有効/無効を選択してください。

(有効: 、無効:)

※ モニタリング/ロギングするシンボルは、全て有効にすることができますが、グラフ表示を有効にできるシンボルは、各 Ch につき、「4 つ」までです。

Smart-HILS Spy ユーザーズマニュアル 抜粋版
 モニタ&ロギング機能



図 4-6 シンボル設定の一例

Smart-HILS Spy ユーザーズマニュアル 抜粋版
 モニタ&ロギング機能

4.5.1. 各シンボルの詳細

モニタリング対象となる各シンボルについて、表 4-1 にモニタリング対象の一覧を、図 4-7 にモニタリング対象箇所を示します。

表 4-1 モニタリング対象一覧

No.	シンボル	モニタリング箇所	備考
1	トルク[Nm]	モータ出力	
2	U 相電流値[A]	モータ出力 電流センサ入力	
3	V 相電流値[A]	モータ出力 電流センサ入力	
4	W 相電流値[A]	モータ出力 電流センサ入力	
5	U 相電圧値[V]	インバータ出力 モータ入力	
6	V 相電圧値[V]	インバータ出力 モータ入力	
7	W 相電圧値[V]	インバータ出力 モータ入力	
8	インバータ電源電圧値 [V]	DC-DC コンバータ出力 インバータ入力	DC-DC コンバータ未使用の場合は 直接入力の値
9	機械角[rad]	モータ出力 角度センサ入力	使用する角度センサは設定により可 変
10	機械角速度[rad/s]	モータ出力	
11	d 軸電流値[A]	モータ内部	
12	q 軸電流値[A]	モータ内部	
13	d 軸電圧値[V]	モータ内部	
14	q 軸電圧値[V]	モータ内部	

Smart-HILS Spy ユーザーズマニュアル 抜粋版
 モニタ&ロギング機能

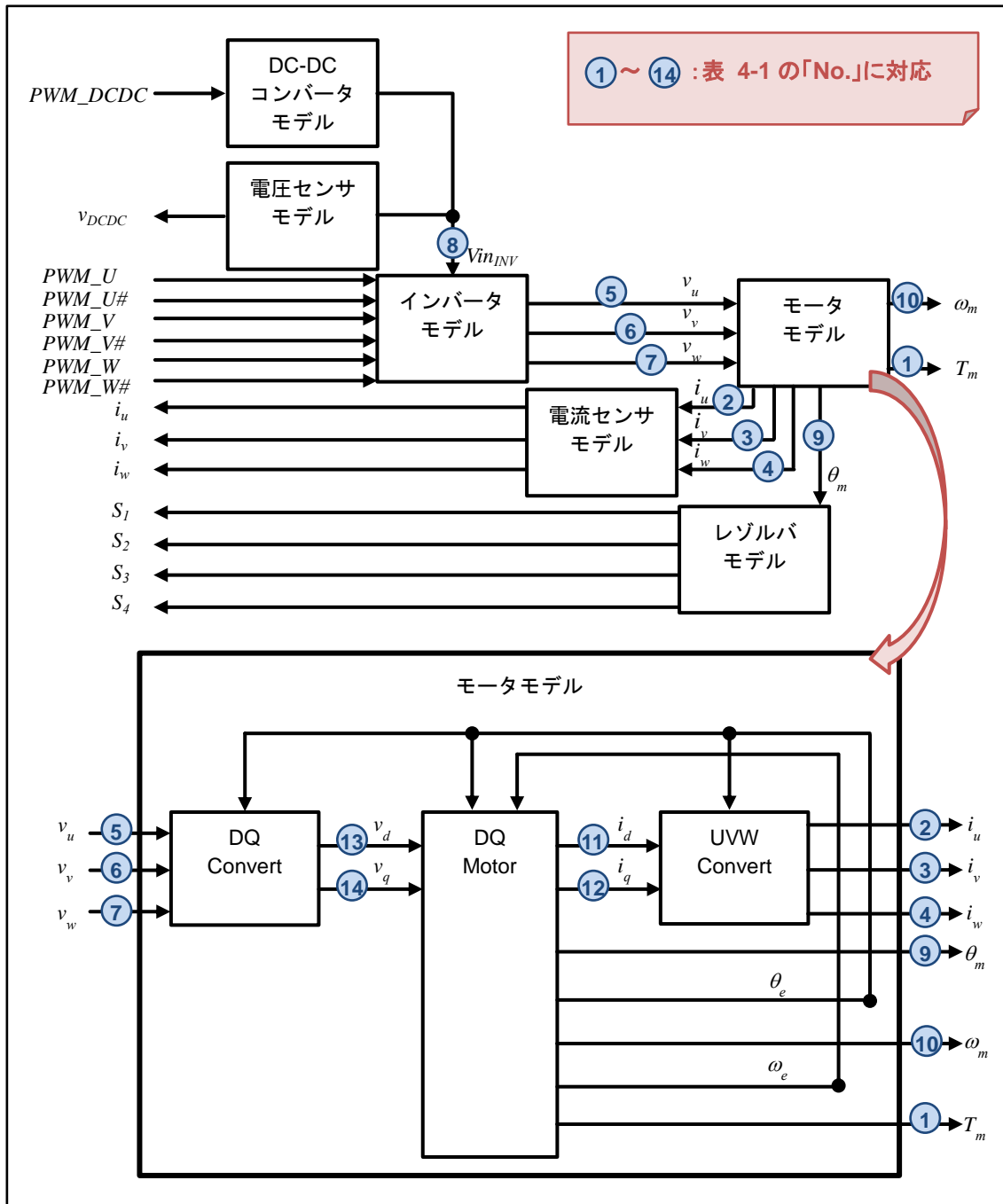


図 4-7 モニタリング対象箇所