

番号	表示	単位	初期値	内容
2	最大プログラム数	-	256	コントローラに登録可能なプログラム数
3	最大プログラムサイズ	-	100000	コントローラに登録可能なプログラムサイズ
7	VMスタックサイズ	-	1000	プログラム実行時のスタックサイズ
8	特権タスク電源立ち上げ時起動	-	0	電源立ち上げ時に起動する特権タスクの指定 0:起動しない 1:ルートにある特権タスクのみ 2:全特権タスク
9	特権タスクエラー発生時停止対象	-	0	特権タスクでエラー発生時に停止する対象 0:全特権タスク 1:エラー発生特権タスクのみ
10	自動モード切替時、特権タスク起動	-	0	自動モード切替時に起動する特権タスクの指定 0:起動しない 1:ルートにある特権タスクのみ 2:全特権タスク
11	モータOFFコマンド設定	-	0	モータOFFコマンド実行時にプログラムを停止するか否かの指定 0:停止する 1:停止しない(非動作命令のみ)
13	非常停止	-	0	非常停止を押下したときの停止処理の指定 0:初期化停止 1:コンティニュー停止
14	引数渡し省略時ワーニング出力	-	0	引数参照渡しでByRefを省略した場合に文法チェックで警告を出すか否かの指定 0:出さない 1:出す
15	起動時文法チェック	-	0	コントローラ起動時の文法チェック対象 0:全フォルダ 1:ルートフォルダ 2:チェックしない
16	VMアイドリング時間[ms]	ms	3	プログラム実行時に80ms毎に休止する時間
25	特権タスクエラー発生時起動	-	0	コントローラ起動時にエラーが発生した場合に特権タスクを起動するか否かの指定 0:起動しない 1:起動する
30	Takearm(Givearm)実行時、プライオリティ変更	-	1	このパラメータが有効の場合、Takearm実行時ロボットを動作させるプログラムを優先的に処理させるため、プログラムのプライオリティが「31 Takearm実行時プライオリティ」で設定されている値に変更されます。Givearm実行時にTakearm時のプライオリティに戻ります。 0:無効 1:有効(デフォルト)
31	Takearm実行時プライオリティ	-	1	「30 Takearm(Givearm)実行時、プライオリティ変更」が有効の場合、Takearm実行時、このパラメータでの設定値にプログラムのプライオリティが変更されます。 -2:最低 -1:低 0:通常 1:高(デフォルト) 2:最高
32	回線切断をタスクに連動	-	0	タスク終了時に回線をクローズするかどうかを設定します。 有効に設定するとタスク終了時に回線をクローズします。 0:無効 1:有効