J series DPLSR : MPG

♦Wiring diagram

100~240VAC 50/60Hz

L	⏚	N	•	•	24⊕	S/S	24⊖	X00	X01	X02	X03	X04	X05	X06	X07	X10	X11	X12	X13	X14	X15	X16	X17

24V / 24G MPG — A phase B phase

Change multiple

24VDC

24VDC

PLC

24⊕	24⊖	24I	COM	C0	Y00	Y01	Y02	Y03	C1	Y04	Y05	Y06	Y07	C2	Y10	Y11	Y12	Y13	C3	Y14	Y15	Y16	Y17

(Internal power mode used and connected with driver)

∗option ∗option

		24V	24G	….	pulse	pulse	sign	sign	….	….	….	….	….	….	….	….	….	….	….	….	….	….	….

Servo Driver
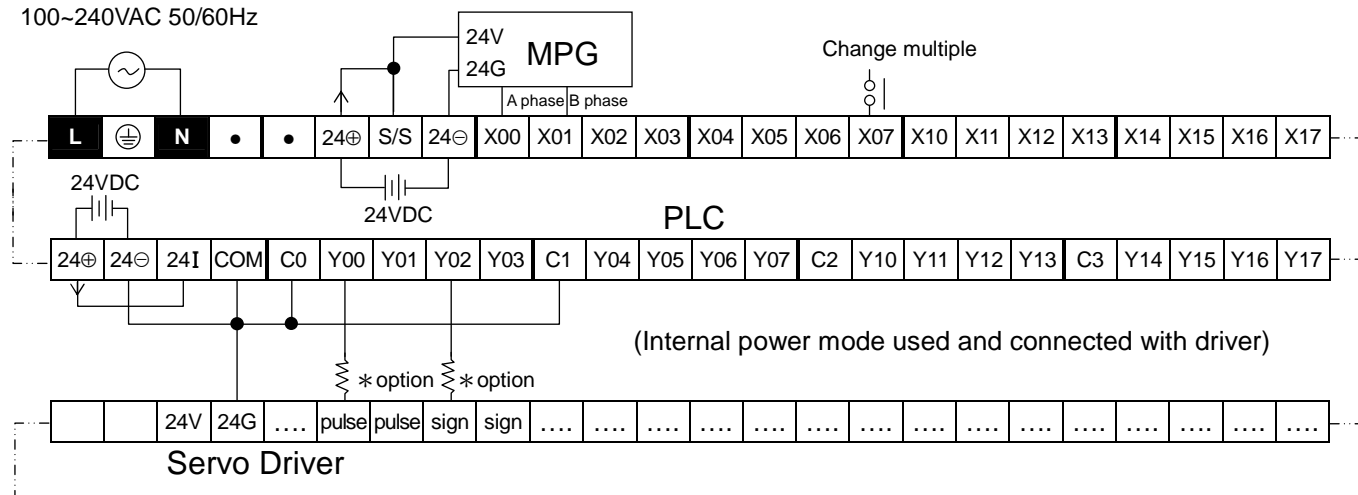
♦Program exposition

M500 ON: start MPG

X7 ON: multiply 10 (i.e. tenfold)

X7 OFF: multiply 100 (i.e. hundredfold)

♦ About sample program, please refer to next page

◆ Sample program

```
        M8002
         ─┤├─────┬─── [ ZRST   D1000    D1099 ]
                 │
                 ├─── [ CALL    P10 ]        Parameter setting
                 │
                 └─── [ RST     C251 ]       Clear C251

        M500    X007
         ─┤├──────┤├──── [ MOV   K10    D1100 ]    X7 ON, multiply 10
                 X007
                 ─┤╱├─── [ MOV   K100   D1100 ]    X7 OFF, multiply 100

        M8000
         ─┤├─────┬─── ( C251   K2147483647 )    enable C251
                 │
                 ├─── [ DMUL   C251   D1100   D1110 ]   numerator
                 │
                 └─── [ DDIV   D1110  K4      D1120 ]   Denominator (C251 is fourfold pulse)

        M500
         ─┤↑├──── [ DMOV   D1120   D1130 ]   Write current value of D1120 to D1130
        X007
         ─┤↑├──── [ DMOV   D1006   D1150 ]   Write current position to D1150
        X007
         ─┤↓├
        M500
         ─┤├─────┬─── [ DSUB   D1120   D1130   D1140 ]   Count amount of MPG movement
                 │
                 └─── [ DADD   D1150   D1140   D2 ]      Count amount of Y0 movement
        M500
         ─┤├──── [ DPLSR   D0   D2   D1000   Y0 ]   M500 ON, start MPG

                 [ FEND ]

        M8000
P10      ─┤├─────┬─── [ DMOV   K20000   D0 ]      Output frequency (speed)
                 │
                 ├─── [ MOV    K0      D1000 ]    Motion mode : Single position
                 │
                 ├─── [ MOV    H0002   D1001 ]    Direction control point Y2
                 │
                 ├─── [ MOV    H0001   D1002 ]    Absolute position mode
                 │
                 ├─── [ DMOV   K20000  D1016 ]    Maximum speed
                 │
                 ├─── [ MOV    K100    D1020 ]    Bias speed
                 │
                 ├─── [ MOV    K1000   D1022 ]    Acceleration time (ms)
                 │
                 └─── [ MOV    K1000   D1023 ]    Deceleration time (ms)

                 [ SRET ]

                 [ END ]
```