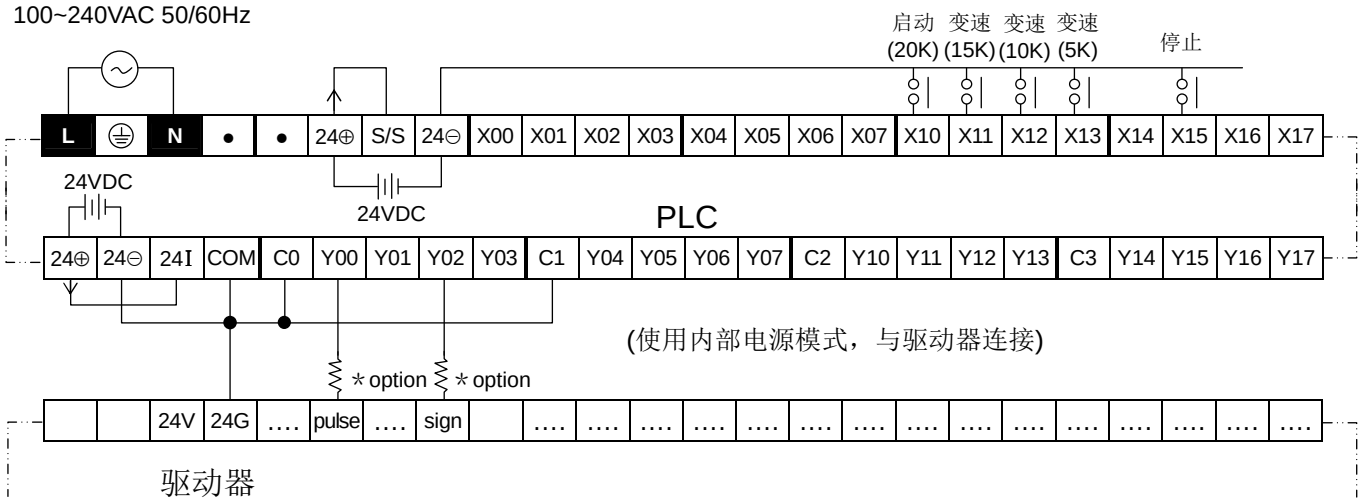
J 系列 DPLSR：运转中，多段变速

♦接线图



♦程序说明

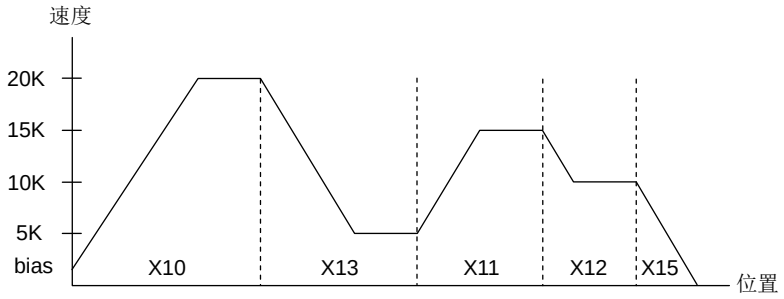
X10 下缘: 启动，以 20K 速度运转

X11 下缘: 变速度(15K)

X12 下缘: 变速度(10K)

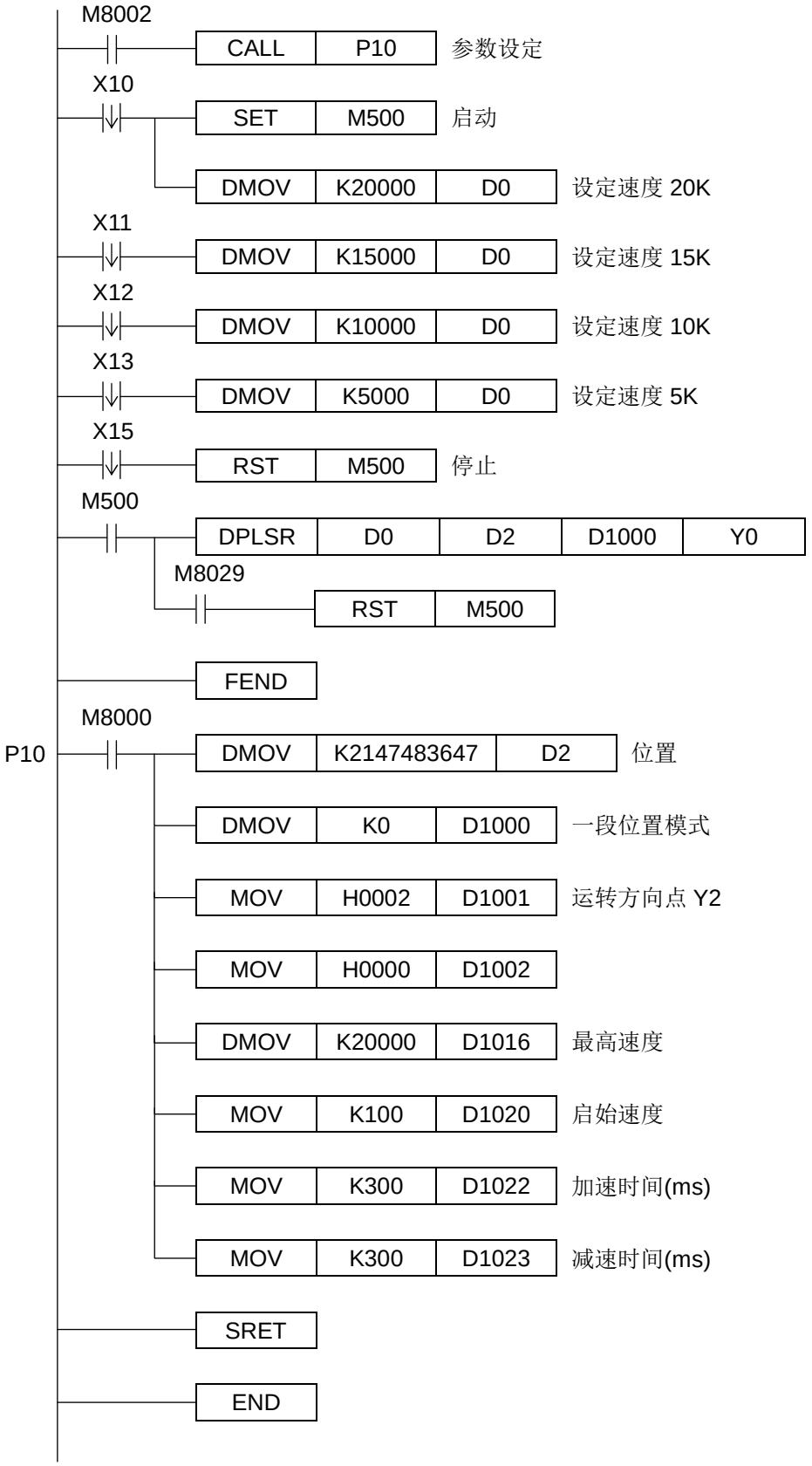
X13 下缘: 变速度(5K)

X15 下缘: 停止运转



♦范例程序请参阅下页

♦范例程序


M8002
CALL P10 参数设定
X10
SET M500 启动
DMOV K20000 D0 设定速度 20K
X11
DMOV K15000 D0 设定速度 15K
X12
DMOV K10000 D0 设定速度 10K
X13
DMOV K5000 D0 设定速度 5K
X15
RST M500 停止
M500
DPLSR D0 D2 D1000 Y0
M8029
RST M500
FEND
M8000
P10
DMOV K2147483647 D2 位置
DMOV K0 D1000 一段位置模式
MOV H0002 D1001 运转方向点 Y2
MOV H0000 D1002
DMOV K20000 D1016 最高速度
MOV K100 D1020 启始速度
MOV K300 D1022 加速时间(ms)
MOV K300 D1023 减速时间(ms)
SRET
END