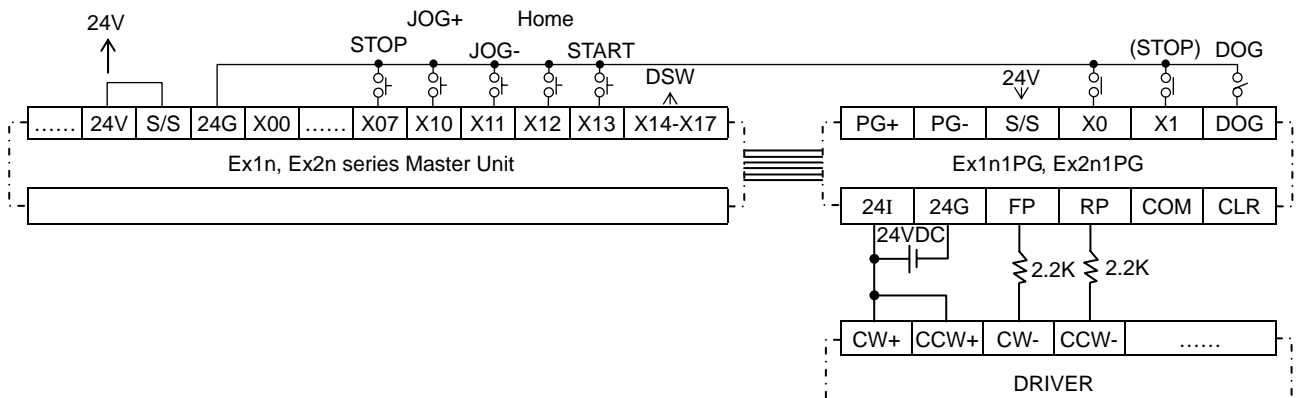


◎ Ex1n1PG 範例程式 – 手動(JOG)正逆轉

◆接線圖



◆程式

```

M8003
| |-----[FROM K0 K30 D30 K1 ]
| |-----[CALL P58 ]
M8003
| |-----[FROM K0 K26 D126 K2 ] 讀取現在位置
| |-----[FROM K0 K28 D128 K1 ] 讀取 1PG 狀態
M8003
| |-----[ TO K0 K25 K4M600 K1 ] 運轉命令
X010
| |----- ( M604 ) 手動正轉
X011
| |----- ( M605 ) 手動逆轉
X013
| |----- ( M608 ) 一段位置驅動
X007
| |----- ( M601 ) STOP 信號
M616
| |-----[DTON K0 K19 K1000 K1 ] 改變速度
M617
| |-----[DTON K0 K19 K5000 K1 ] 改變速度
M618
| |-----[DTON K0 K19 K100 K1 ] 改變速度
M619
| |-----[DTON K0 K19 K8000 K1 ] 改變速度
| |-----[ FEND ]
M8000
P58 | |-----[DTON K0 K4 K10000 K1 ] 最高速度設定
| |-----[TOP K0 K6 K100 K1 ] 啟動速度
| |-----[DTON K0 K7 K8000 K1 ] JOG 速度
| |-----[DTON K0 K9 K8000 K1 ] 原點復歸速度
| |-----[TOP K0 K11 K100 K1 ] Creep Speed
| |-----[TOP K0 K15 K2000 K1 ] 加速斜率
| |-----[TOP K0 K16 K2000 K1 ] 減速斜率
M8000
| |-----[DTON K0 K17 K16000 K1 ] 目標(1)
| |-----[DTON K0 K19 K10000 K1 ] 速度(1)
| |-----[ SRET ]
| |-----[ END ]
    
```