

# J3 Series 可程式控制器

## G00 一段位置使用说明书

此说明书只叙述 G00 一段位置，其它指令皆与 J3 系列 PLC 相同。

DFNC(59) [S1.]速度 [S2.]位置 [S3.]参数 [D.]输出点

---| |-----[DPLSR D00 D02 D1000 Y00 ]

@此运动命令 具有斜率有目标 实时变位置变速度 功能

\*实时变位置 可达成 手摇轮 MPG (x1, x10, x100)的应用

\*搭配 Xnn 外部中断指令 可达成“对标”应用功能 <如>对标再移动

@输出脉波形式:: (1)PLS+DIR, (2)CW+CCW, (3)AB 相

@范例请参考 ExEditor 样板程序 (J3Series Only)

@ (\*Ud)用户须设定的缓存器 (\*Sc)系统演算用 (\*Ng) (略)

[S1.] + 0 = D00 : (\*Ud) 速度

[S2.] + 0 = D02 : (\*Ud) 位置

@[S3.] : 参数缓存器 D1000 起始位置, 系统自动配置 D1000 ~ D1099

[S3.] + 00 = D1000 [ ] : (\*Ud) 命令码 = 0

[S3.] + 00 = D1002 [ ] : (\*Ud) 参数

\*\*Bit0=0: 相对位置 IncrementMode, =1: 绝对位置 AbsoluteMode

[S3.] + 04 = D1004 [4] : (\*Sc) 起始位置

[S3.] + 06 = D1006 [4] : (\*Sc) 绝对位置

[S3.] + 08 = D1008 [4] : (\*Sc) 相对位置 [

[S3.] + 10 = D1010 [4] : (\*Sc) 剩余脉波

[S3.] + 12 = D1012 [4] : (\*Sc) 目标位置

[S3.] + 14 = D1014 [4] : (\*Sc) 现在速度

[S3.] + 16 = D1016 [4] : (\*Sc) 最高速度

[S3.] + 20 = D1020 [2] : (\*Sc) 起始速度

[S3.] + 22 = D1022 [2] : (\*Ud) () 加速时间 (Unit : ms)

[S3.] + 23 = D1023 [2] : (\*Ud) () 减速时间 (Unit : ms)

[S3.] + 28 = D1028 [ ] : (\*Ng) (略) 倍率分子 (1 ~ 32767)

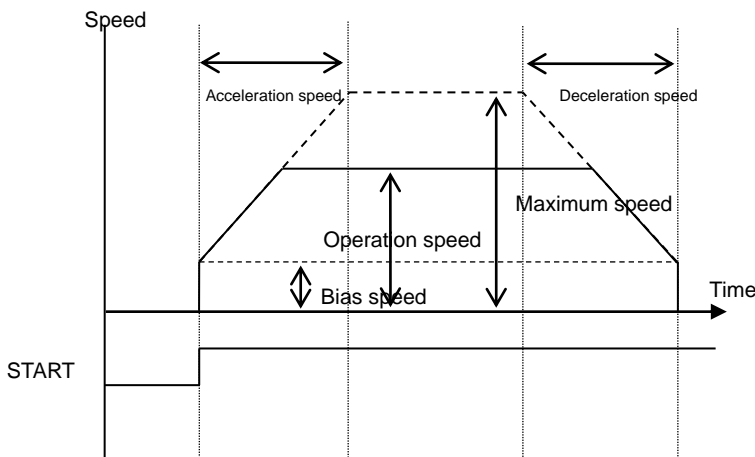
[S3.] + 29 = D1029 [ ] : (\*Ng) (略) 倍率分母 (1 ~ 32767)

忙碌旗标:: M8184~M8191

位置到达旗标:: M8129

@未标示的缓存器 禁止使用

@运动曲线范例 (1st-speed positioning operation)



[S3.] + 00 = D1002 [ ] : (\*Ud) 参数

\*\*Bit0=0: 相对位置 IncrementMode, =1: 绝对位置 AbsoluteMode

\*\*Bit1=1: 不具斜率停止旗号(紧急停止)

\*\*Bit2=1: 无目标运动旗标

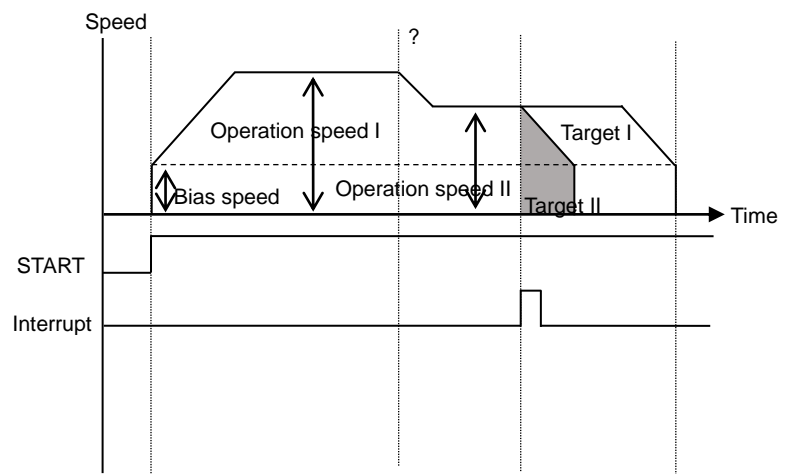
\*\*Bit3=1: 不具斜率运转旗号

\*\*Bit4=

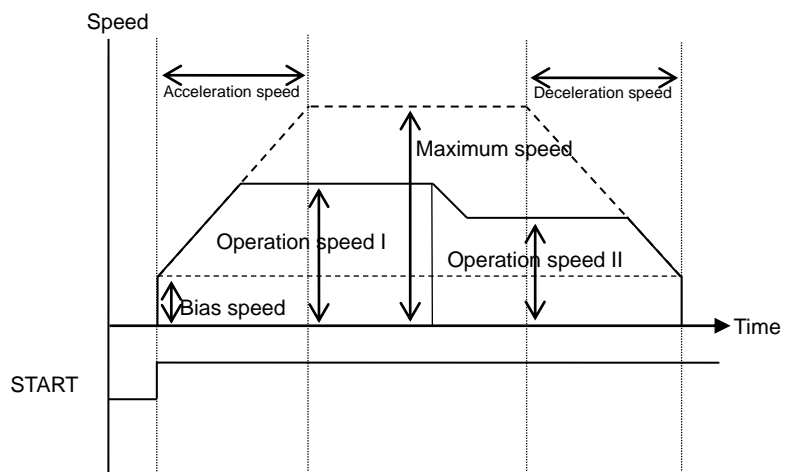
\*\*b20=0: 脉波符号输出模式 =1: AB || CwCcw

\*\*b21=0: AB 相输出模式, =1: CW, CCW 输出模式

@对标运动曲线范例



@变速度运动曲线范例



@ 本公司保留变更机种规格之权利

力扬电机工业有限公司

电话: 886-4-25613700 传真: 886-4-25613408

网址: <http://www.liyanplc.com.tw>

电子邮件信箱: [twliyan@ms16.hinet.net](mailto:twliyan@ms16.hinet.net)