

J3 Series 可程式控制器

G05 区间运动使用说明书 (B_Type only)

☛此说明书只叙述 G05 区间运动, 其它指令皆与 J3 系列 PLC 相同。

```
---| |-----[DMOV C251 D02]
           [S1.] [S2.] [S3.] [D.]
```

```
---| |-----[DPLSR D00 D100 D1000 Y00]
```

@此例系统自动占据 D00~D09 (5 Dwords) D100~D109 (5 Dwords)

@范例请参考 ExEditor 样版程序 (可用 MPG 教导)

@ (*Ud) 用户须设定的缓存器 (运动曲线系统自行建立)

@ (*Sc) 系统演算用

[S1.]+0=D00 : (*Ud) 编码器脉波数 (Pulse/1 转)

[S1.]+2=D02 : (*Ud) Encoder current position

[S1.]+04 [S1.]+06 [S1.]+08 (Reserved)

[S2.]+00=D100 : (*Ud) 追随轴移动量(裁减长度)

[S2.]+02=D102 : (*Ud) ▼Gs 追随启动角度(点)

[S2.]+04=D104 : (*Ud) ▲Ge 追随结束角度(点)

[S2.]+06=D106 : (*Ud) △Rs 返回启动角度(点)

[S2.]+08=D108 : (*Ud) ▽Re 返回结束角度(点)

@[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=5

[S3.]+06=D1006[] : (*Sc) 追随轴现在位置

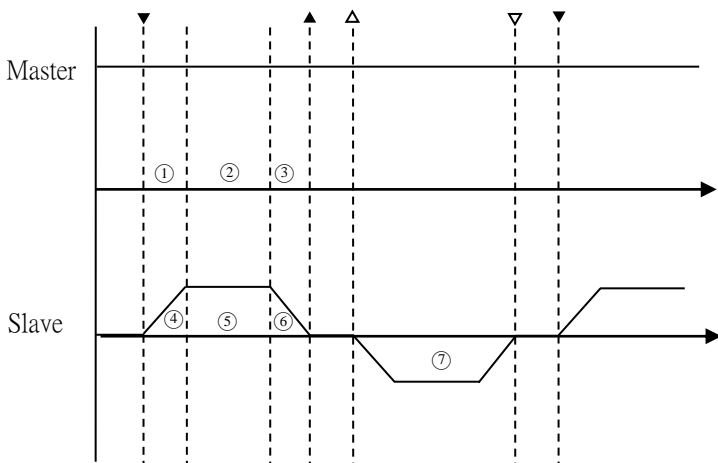
[S3.]+22=D1022[] : (*Ud) ①加速角度(脉波量) (Unit : pulse)

[S3.]+23=D1023[] : (*Ud) ③减速角度(脉波量) (Unit : pulse)

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

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

@未标示的缓存器 禁止使用



注：将裁减长度(Pulse)视为运动角度

@ 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