

J3 Series 可程式控制器

G08 追剪运动使用说明书(B_Type only)

此说明书只叙述 G08 追剪运动，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) 裁减长度(Pulse) -----

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

[S1.] + 4 = D04 : (*Sc) Encoder position (Backup) -----

[S1.] + 6 : HSC 增量/单位时间

[S1.] + 8 : HSC 相对启动点位置

[S2.] + 00 = D100 : ▼ (*Sc) (不用设定)追随轴移动量 -----

[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=8

[S3.] + 06 = D1006[] : (*Sc) 追随轴 Tool 现在位置

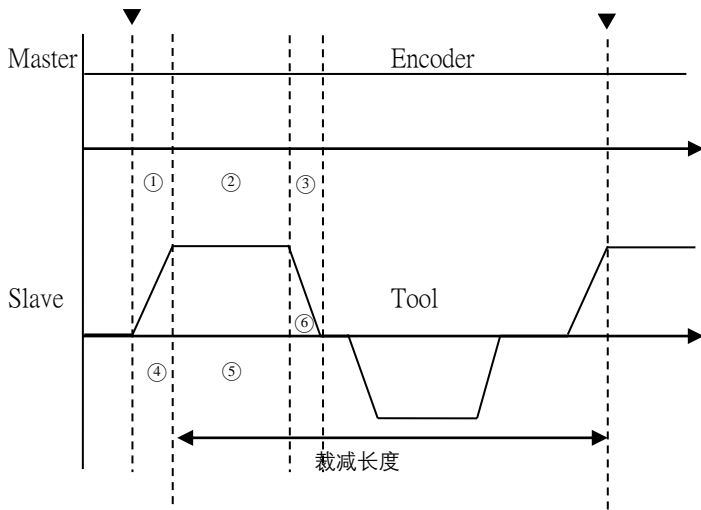
[S3.] + 22 = D1022[] : (*Ud) ①加速角度(量) (Unit : 0.1 度)

[S3.] + 23 = D1023[] : (*Ud) ③减速角度(量) (Unit : 0.1 度)

[S3.] + 28 = D1028[] : (*Ud) 同步倍率分子 (1 ~ 32767)

[S3.] + 29 = D1029[] : (*Ud) 同步倍率分母 (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