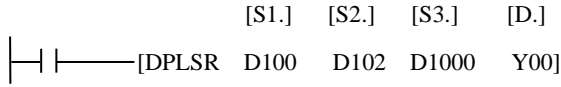


J3 Series

直线补间 圆弧补间 使用说明书

此说明书只针对直线补间及圆弧补间加以叙述，其它指令皆与 J2 系列 PLC 相同。

直线圆弧补间 最高输出频率 100KHz 以 DPLSR 指令实现



直线补间(G01): 只有一种模式 设定终点坐标及速度

[S1.]: 向量速度

[S2.]: x 轴终点坐标 D102, [S2.]+2: y 轴终点坐标 D104

[S3.]: 配置 D 寄存器起始位置, 自动配置 D1000 - D1099

需设定 [D1064]: 配对轴, [D1065]: 配对轴 D 寄存器起始位置

若 D1065=1100 代表 D1100 - D1199 为配对轴内存地址

[D.]: Y0 或 Y1 均可

圆弧补间(G02,G03): 有两种模式(i)圆心模式(ii)半径模式

G02: 顺时针 CW 运转方向, G03: 逆时针 CCW 运转方向

(i) 圆心模式: 设定终点绝对坐标 圆心绝对坐标

[S1.]: 向量速度

[S2.]+0: x 轴终点坐标 D102, [S2.]+2: y 轴终点坐标 D104

[S2.]+4: x 轴圆心坐标 D106, [S2.]+8: y 轴圆心坐标 D108

[S3.]: 配置 D 寄存器起始位置, 自动占据 D1000 - D1099

参数 Bit6, D1002=0 圆心模式

需设定 [D1064]: 配对轴, [D1065]: 配对轴 D 寄存器起始位置

若 D1065=1100 代表 D1100 - D1199 为配对轴内存地址

[D.]: Y0 或 Y1 均可

(ii) 半径模式: 设定终点绝对坐标 半径(r)长度

[S1.]: 向量速度

[S2.]+0: x 轴终点坐标 D102, [S2.]+2: y 轴终点坐标 D104

[S2.]+4: 半径长度 D106, [S2.]+8: Don't Care D108

[S3.]: 配置 D 寄存器起始位置, 自动配置 D1000 - D1099

参数 Bit6, D1002=1 半径模式

需设定 [D1064]: 配对轴, [D1065]: 配对轴 D 寄存器起始位置

若 D1065=1100 代表 D1100 - D1199 为配对轴内存地址

[D.]: Y0 或 Y1 均可

*注: 若指定为半径输入方式, 则起点坐标与终点坐标不可以相同。

本公司保留变更机种规格之权利

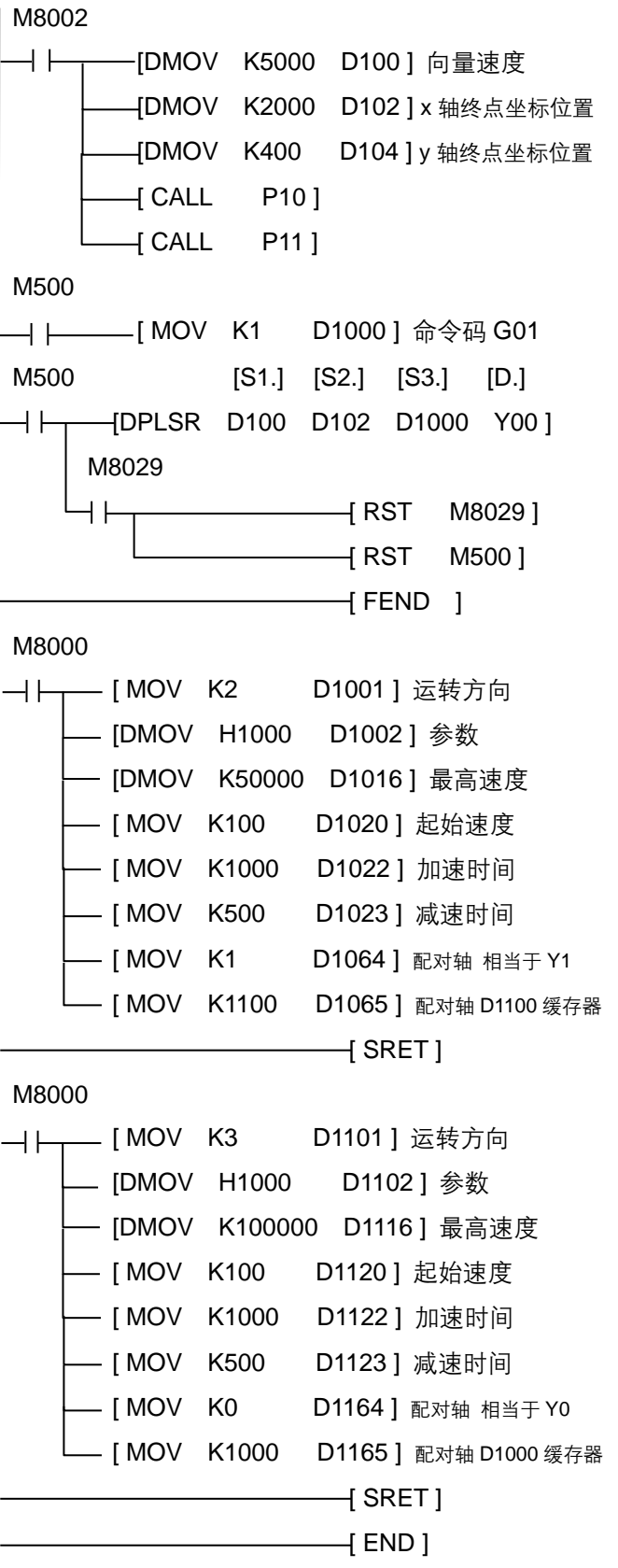
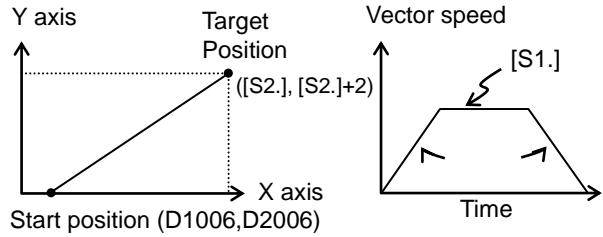
力扬电机工业有限公司

电话: 886-4-25613700 传真: 886-4-25613408

网址: <http://www.liyanplc.com>

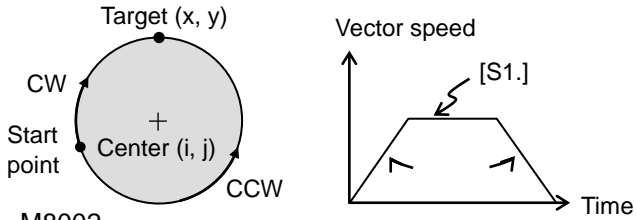
电子邮件信箱: twliyan@ms16.hinet.net

***** 直线补间 (G01) *****



***** 圆弧补间(G02, G03) *****

(I) 输入终点绝对坐标、圆心坐标, CW 顺时针方向(G02)



```

M8002
| | [DMOV K5000 D100] 向量速度
| | [DMOV K2000 D102] x 轴终点坐标位置
| | [DMOV K400 D104] y 轴终点坐标位置
| | [DMOV K500 D106] x 轴圆心坐标位置
| | [DMOV K500 D108] y 轴圆心坐标位置
| | [CALL P10]
| | [CALL P11]
M500
| | [MOV K2 D1000] 命令码 G02
M500 [S1.] [S2.] [S3.] [D.]
| | [DPLSR D100 D102 D1000 Y00]
| | | M8029 [RST M8029]
| | | [RST M500]
| | [FEND ]
P10, P11 同上, 但 Bit6,D1002=0
---- [DMOV H0040 D1102] 参数
[END ]
    
```

(II) 输入终点绝对坐标、圆心坐标, CCW 逆时针方向 (G03)

```

M8002
| | [DMOV K5000 D100] 向量速度
| | [DMOV K2000 D102] x 轴终点坐标位置
| | [DMOV K400 D104] y 轴终点坐标位置
| | [DMOV K500 D106] x 轴圆心坐标位置
| | [DMOV K500 D108] y 轴圆心坐标位置
| | [CALL P10]
| | [CALL P11]
M500
| | [MOV K3 D1000] 命令码 G03
M500 [S1.] [S2.] [S3.] [D.]
| | [DPLSR D100 D102 D1000 Y00]
| | | [RST M8029]
| | | [RST M500]
| | [FEND ]
P10, P11 同上, 但 Bit6,D1002=0
---- [DMOV H0000 D1102] 参数
[END ]
    
```

(III) 输入终点绝对坐标、半径(r)长度, CW 顺时针方向 G02

若 r 为正值, 则为小圆路径。若 r 为负值, 则为大圆路径。

```

M8002
| | [DMOV K5000 D100] 向量速度
| | [DMOV K300 D102] x 轴终点坐标位置
| | [DMOV K400 D104] y 轴终点坐标位置
| | [DMOV K500 D106] 指定半径长度
| | [DMOV K0 D108] Don't Care
| | [CALL P10]
| | [CALL P11]
M500
| | [MOV K2 D1000] 命令码 G02
M500
| | [DPLSR D100 D102 D1000 Y00]
| | | M8029 [RST M500]
| | | [RST M8029]
| | [FEND ]
P10, P11 同上, 但 Bit6,D1002=1
---- [DMOV H0040 D1102] 参数
[END ]
    
```

(IV) 输入终点绝对坐标、半径(r)长度, CCW 逆时针方向 G03

若 r 为正值, 则为小圆路径。若 r 为负值, 则为大圆路径。

```

M8002
| | [DMOV K5000 D100]: 向量速度
| | [DMOV K300 D102]: X 轴终点坐标位置
| | [DMOV K400 D104]: Y 轴终点坐标位置
| | [DMOV K-500 D106]: 指定半径长度
| | [CALL P10]
| | [CALL P11]
M500
| | [MOV K3 D1000] 命令码 G02
M500
| | [DPLSR D100 D102 D1000 Y00]
| | | M8029 [RST M500]
| | | [RST M8029]
| | [FEND ]
P10, P11 同上, 但 Bit6,D1002=1
---- [DMOV H0040 D1102] 参数
[END ]
    
```