

J3 Series 可程式控制器

G05 區間運動使用說明書 (B_Type only)

◀ 此說明書只敘述 G05 區間運動，其它指令皆與 J3 系列 PLC 相同。

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

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

@此例系統自動佔據 D00~D09 (5 Dwords) D100~D109 (5 Dwords)

@範例請參考 ExEditor 樣版程式 (可用 MPG 教導)

@ (*Ud) 使用者須設定的暫存器 (運動曲線系統自行建立)

@ (*Sc) 系統演算用

[S1.]+0=D00 : (*Ud) 編碼器脈波數 (Pulse/1 轉)

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

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

[S2.]+00=D100 : (*Ud) 追隨軸移動量(裁減長度)

[S2.]+02=D102 : (*Ud) ▼Gs 追隨啟動角度(點)

[S2.]+04=D104 : (*Ud) ▲Ge 追隨結束角度(點)

[S2.]+06=D106 : (*Ud) ▲Rs 返回啟動角度(點)

[S2.]+08=D108 : (*Ud) ▼Re 返回結束角度(點)

@[S3.] : 參數暫存器 D1000 起始位置,系統自動配置 D1000 ~ D1099

[S3.]+00=D1000[] : (*Ud) 命令碼=5

[S3.]+06=D1006[] : (*Sc) 追隨軸現在位置

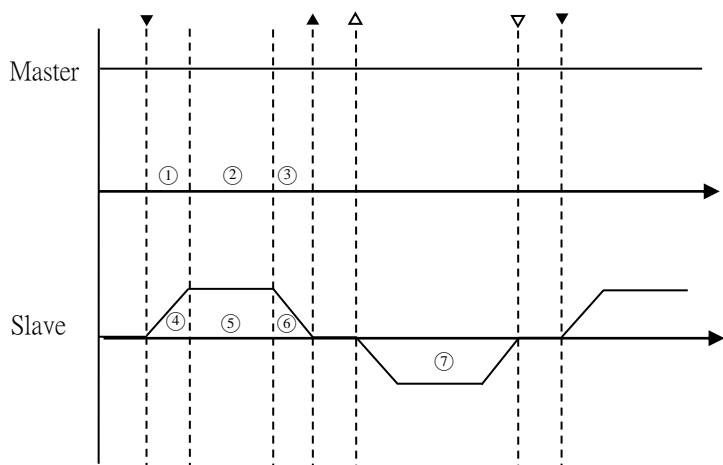
[S3.]+22=D1022[] : (*Ud) ①加速角度(脈波量) (Unit : pulse)

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

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

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

@未標示的暫存器 禁止使用



註：將裁減長度(Pulse)視為運動角度

@ 本公司保留變更機種規格之權利

力揚電機工業有限公司

電話: 886-4-25613700 傳真: 886-4-25613408

網址: <http://www.liyanplc.com.tw>

電子郵件信箱: twliyan@ms16.hinet.net