力扬小型可编程控制器

LYPLC EPeditor

使用说明书 USER'S MANUAL

(1) 安装软件

执行 EpEditor 数据夹中的 setup.exe 檔







Yes:同意上述使用软件的条件

Readme Information		×
	Information:	
	Maintenance Release Notes This section lists changes and enhancements made in InstallShield Express 2.02. February 19, 1998 1. New: The self-registration property for an individual file can be toggled on or off from with Express. By highlighting the file in the File Groups window of the Groups tab and selecting Properties, a file can set to self-register if it does not have a built-in OLESelfRegister string or set to ignore the string if it does exist.	•
		•
	< <u>B</u> ack <u>Next</u> > Cano	:el

User Information		
	Type your r company yo	name below. You must also type the name of the ou work for.
	N <u>a</u> me:	twliyan
	<u>C</u> ompany:	
		< Back Next > Cancel

输入使用者及公司名称

Choose Destination Loc	ation
	Setup will install EpEditor in the following directory. To install to this directory, click Next. To install to a different directory, click Browse and select another directory. You can choose not to install EpEditor by clicking Cancel to exit Setup.
	Destination Directory c:\Liyan\EpEditor Browse

Browse: 改变软件安装路径。若无变更,系统自动设定为 C:\Liyan\EpEditor

Select Program Folder	
	Setup will add program icons to the Program Folder listed below. You may type a new folder name, or select one from the existing Folders list. Click Next to continue. Program Folders: EpEditor Existing Folders: Accessories ACD Systems Administrative Tools Advantech Advantech Advantech eAutomation AntiVir PersonalEdition Classic Borland C++Builder 4 CoreIDRAW 9
	< <u>B</u> ack <u>N</u> ext > Cancel

选择或新建软件图标所在的数据夹。若无变更,系统自动新建一个 EpEditor 数据夹。

Start Copying Files		x
	Setup has enough information to start copying the program fil If you want to review or change any settings, click Back. If y are satisfied with the settings, click Next to begin copying file	es. Jou S.
	Current Settings:	
	Setup Type: Complete Target Folder c:\Liyan\EpEditor User Information Name: twliyan Company: LIYAN ELECTRIC	*
	4	
	< <u>B</u> ack <u>Next></u> Cancel	

确认安装信息,若需变更,请按 Back。



完成安装。

注: 第一次使用此编辑软件时,请先设定编辑所使用语言(Option→Language)

(2) 页面说明



EP314					
畫回煼性 頁碼 1		開機頁碼 1	•		
畫面描述	肿云百雄	0			
按 ↓	^吮 至貝疇 跳至頁碼	0	• •	属性设定	

(3) 按键说明

按钮	功能
Ľ	开新档案
1	开启旧档
	储存档案
	系统设定
	新增空白页面
	复制页面
X	删除页面
€ 	放大检视编辑画面
୍	缩小检视编辑画面
₽	向上移动对象
ł	向下移动对象
□+-	向左移动对象
→□	向右移动对象
	编译程序
Æ	下载程序至人机
۲	指示灯对象
OK	按钮对象
\mathbf{A}	静态文字对象
D _T	动态文字对象
۲	蜂鸣器物件
Đ.	万年历物件
	数值物件
2	单色位图
RUN	运转
100	停止

- (4) 使用步骤
- 1. 开新档案

按□键或选择「档案→开新档案」。输入项目名称、选择 HMI 及 PLC 的机型。

■ 專案設定	
專案名稱 Project Name	ОК
人機機型 EP314	▼ Cancel
PLC 機型 Liyan Ex1n	HMI Type 为 EP300 时,选择连接 PLC 机型
CEx1s CEx0n ©Ex1n CEx2n	HMI Type 为 EP314,选择一体化的 PLC 机型

2. 系统设定

НМІ		Screen No Control
人機站號	<u> </u>	元件 □ - 100 → □ 致能換頁控制
啟始 畫 面	1 -	控制暫存器 D100 - D101
等候通訊[秒]	2 •	状態暫存器 D102 – D109 所占用的 D 缓存器
了。		-Hmi Eupstion (Ep314 only)
蜂鳴器	 DN -	
		Date/Time Write To PLC
		□ 寫入至 PLC □ □ ◆
▶ 萬年曆致能		6月暫存器 D2/D3/D4 D5:D6:D7 D8
🔲 關閉 Liyan Logo 開機	畫面	年/月/日時:分:秒星期

◆Screen No. Control:缓存器换页功能。如勾选**致能**,可使用所设定的 D 缓存器地址来执行换页。

- ◆Date/Time Write to PLC: 此功能仅适用于 EP300。
- ◆关闭人机功能:此功能适用于 EP314 V1.56 以上

3. 画面属性设定

11	屬性						
1	頁码	馬 1			開機頁碼	1	-
畫面	百描过	Ì					
	按	1	跳至圓	〔碼	0		-
	虚	T	脚石间	宇花底	Ω		-

1) 页码:设定此编辑画面的页码。当要更改页码时,先输入数字,再按 enter 键。

- 2) 开机页码: 设定起始页码
- 3) 画面描述: 此编辑画面的描述
- 4) 跳页设定。自本页按上键或下键,跳至设定页码。
- 4. 新增物件
- 4-1 指示灯

```
按 ❷ 键或选择「组件→指示灯」
```

					52		· · ·	· · ·	· · ·		· · ·	· · ·	· · ·	· · ·	· · ·	· · ·								· · ·	•	· · ·				
÷		-											-	-				-												
													-	-				-												
1										•														•		•				
	•	•	•	•		•	•		•	•	•	•			•			•	•	•	•	•	•	•	•	•		•	•	
	EF	P3 指	14 示 元	 燈 件		6 1 9		·	0					•			01	月	月燇	18										

◆组件: 设定监控的组件

◆ON 闪烁: 当组件设定为 ON 时,如勾选此项目,指示灯组件会闪烁;如未勾选,则持续亮着。

4-2 按键(功能键)

按™键或选择「组件→功能键」

	ί Π																								
	C																								
											-														
						• •					-								·		·				
						• •					-								·		·				
	按键	₽ [h	itnl e	eft		7	Г	rB≊	硳						元	–	M			•	11	Π			
	按鍵 功能	≝ [6 ≣ [6	itnLe Bit Co	eft ontr	• ol	.]	Г	「隠 ▼	〔藏 						元(型:	牛式	M	l	ner	. nta] ry	0		•	
そ键:选打 急藏:隐頭 り能: Bit Cc	按鍵 功能 ^译 功能 ^國 功能 ontrol:(Moment Set OF Toggle	■ E E 定 定 定 定 定 定 定 定 定 定 定 定 定	th Le 按制 y: 女按按	the control c	ol 定 面 が 面 て の し	·	「 藏 按 键 按 接 按	· [] ↓ · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	藏 三编 目 1 1 1 1 1 1 1 1 1	辑 组代 组代 组代	面 井态、井	i中, č o N i o F i č 态	,边 ON FF ON	, 些	元 型 会 放 按	牛 式 乏大 一	▶ ▶ 遊 安 下,	l lon 色。 建时 贝	ner ;	▼ nta. 组] ry 件>	0	态 C	• •	
そ键:选持 急藏:隐源 力能: Bit Co	按鍵 功能 ^择 藏 ontrol:(Mome Set OP Toggle ge Scr ge Scr 页	建臣 定 定 定 定 定 定 定 定 定 定 定 定 定 定 定 定 定 定 定	th Le 按 制 y: 安按按 换设 键 封一一一 页定	ft ontr 设 住面下下 功跳	□ 定 面 币 面 面 面 面 面 面 面 面 面 一 一 一 一 一 一 一 一 面 币 面 面 一 一 一 一	·	┏ 藏 按键按按 页	· Chennel Annel	藏 [辑 组代 证件 组代	面 井态、本村	i中, ON € OF	,边 ON FF ON	; ≝; 再	元 型: 会 前 按	牛 式 乏为 开打	▶ 座 蓝 安 下,	l lon 色。 建时	ner ,	▼ nta. 9FF] ry 件>	0	 态 C	DFF	

数值长度:选择 16 位或 32 位数值型式:保留

4-3 静态文字

按▲键或选择「组件→静态文字」

_		_			_															
		<u> </u>			_															
	E	<u>,</u>)	С	Γ																
		Ō.		. [2															
								•				·	·				·	·		
EDO	1.4	1																		
СРЭ	14	L																		
一靜	篪	文	字	屬	悝															
文	字內	容		-	Te	xt														Font Setting
1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1																			234	

◆Font Setting: 可设定大小(8 / 10 / 12 / 14 / 18 / 24)

字型			×
字型(F): MS Sans Serif MS Serif O MS UI Gothic O MV Boli O Narkisim T Neurochrome O NSimSun	字型様式(⊻): 相體 標準 斜體 <mark>相體</mark> 粗斜體	大小(S): 8 10 12 14 18 24	確定 取消
☆果 □ 刪除線低) □ 底線(U) 色彩(C): ■■黒色 ▼	- 範例 	z	

4-4 动态文字

按**▶** 键或选择「组件→动态文字」

DText		
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	· · · ·
EP314 動態文字屬性 元件 □ • □ •	件数值 Value Text 0 DText	
EP314 ┃ 動態文字屬性 元件 □ • □ • Font Setting 字體大小 8 字體高度 11	件数値 Value Text 0 DText 1 2 3 4	

◆例: 如上图, 当 **D0=0** 时,显示 **DText**

4-5 数值输入

按 → 键或选择「组件→数值输入」

***	. .	
1 1		
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		
元件「」「」「」」	字體大小 8 🔄	□ 輸入致能
數值長度 16 -	外框設定 No Frame 👤	最大值 32767
數值型式 Signed -	位置設定 Left →	最小值 -32768
顯示位數 5 ▼	,	□ 寫入後設定 M - 0
小數位數 □	加尔选出	
	ун Фильн	水口,效 但 榆八 口,此 组什 扒 芯/y UN
Signed: 有号数 Unsigned: 无号数 HEX: 16 进制		
♦字体大小:8点、10点、12点大小可选择		
◆外框设定: ▶ ► -		
No Frame: 尤辺性 Single Frame: 单个边框		
◆位置设定:		
Left: 置左		
Middle: 置中		
Right: 置右		
◆������������������������������������		

4-6 蜂鸣器	
按 键或选择	「组件→蜂鸣器」

	. c) ممر	•																					
C	1	-	Γι	⊐																					
-			ħ.,																						
		Ļ		_					•		•		•	•	•	•		•	•	•	•	•	•		•
		÷				Ċ							Ċ					Ċ	÷		÷	÷		÷	
•						•	•	•																	
										•		•													
E	P3 蜂	14 鳴	 器	屬	性																				

◆如勾选间歇性,则蜂鸣器会约 0.5 秒 ON, 0.5 秒 OFF

4-7 万年历显示

按 3 键或选择「组件→万年历」

	•	•	+	•	•	•	•			•	•	•	+	•	•	†		•	•			•		•	•			•	•	
•	•			•				•		•		•			•			•												
-	•	•	•	•	•		•	•	•	•	•	•	•	•	•		•	•			•	•	•			•		•	•	
	•	•	•		•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•	•					•	•					•
EF	>3 ⁻ 苇	14 年	 暦	屬	州																									
						字	型	大	小	8						•				റ ്ത്	∃	期		•	時	間	 	0	星	期
						外	框	設	定		lo l	Fra	Ime	Э		•			化	~ 与用	って 引割	、 行有	₹¥	 	U	<u> </u>	D0 1 I	U I —	D	2

4-8 位图 BitMap

按聲键或选择「组件→静态图」

🚥 開啟		- Inter-					×
搜尋位置(I):]] button		• • [£ 💣 🎟 🗸		Picture:	B
名稱	拍攝日期	櫄記	大小	>>	•		
display-2	display-2 disp	olay-5 display	-5 enter	frame2	H	(None)	
檔案名稱(11): [開取(0)]		
檔案類型(I): []	Bitmaps (*.bmp)		•				

◆开启要放置的位图

◆使用者可放置自行设计的位图至画面

◆图片格式: 128 x 64 点, 单色

5. 程序编译

按 → 键或选择「工具→编译」

Status: Success	
File size:1440 (1%)	
Screen:1	
Errors:0	

6. 程序下载

按望键或选择「工具→下载」

СОМЗ	•	OK

◆选择通讯端口及传输速率

7. 储存档案

按■键或选择「档案→储存档案」

📴 Save File A	4S		
1881于办;(1);	🔰 User		
名稱	修改日期	類型 大小	
		這個資料夾是空的。	
┃檔案名稱(№):	Noname01		

◆第一次储存时,若无设定储存路径,系统会储存于 C:\Liyan\EpEditor\User

8. 开启旧档

	EnEditor		€ e*	
	修改日期 精刑	+//		[
User 🔒				

◆档案类型: 扩展名选择.Ep3

(5) PLC 使用设定(适用于 EP314)

1. 组件监控

Comment	Coil	Connect	Setting value	On/Off/Current	Device
	Comment Image: Image	Cont Continient Image: Continient Continent Image: Continent Continent Image: Continent Continent Image: Continent Image: Contin Image: Conti		Detailing value Connect Conn Connuent Image: Connect Image: Connect Image: Connect Image: Connect Image: Connect Image: Connect Image: Connect I	Only only outline Connect Connect Connect Image: Connect Connect Image: Connect Connect Image: Connect Connect Image: Connect Connect Image: Connect Connect Connect Connect Image: Connect Connect Image: Connect Connect Image: Connect Connect Image: Connect Connete Connect Connect Connect Connete Connect C

♦ Start monitor: 开始监控组件

- ♦ Stop monitor: 停止监控组件
- ♦Register devices: 输入监控的组件
- ◆Delete the device: 删除组件

2. 强制 On/Off

Device (Y,M,S) M100		• OFF C ON	<u>E</u> xecute	<u>C</u> lose
Command Display	输入组件地址			
		-		

3. 改变现在值

Device (D) D0 Value K0	• 16 ○ 32 • 16 • 32 • 16 • 32 • 16 • 32 • 16 • 32 • 16 • 32 • 16 • 32 • 16 • 32 • 16 • 32 • 16 • 32 • 16 • 32 • 16 • 32 • 1 • 1 • 1	<u>E</u> xecute <u>C</u> lose
Command Display		
◆Device[D]: 输入 D 组件地址(D0~D8255)		

♦ Value:

16 位: 设定 K 值(设定范围: K-32768~K32767)或 H 值(设定范围: H0000~FFFF)

32 位: 设定 K 值(设定范围: K-2147483648~K2147483647)或 H 值(设定范围: H00000000~FFFFFFF)

4. 密码变更

Keyword setting	
Old Keyword	Ok
New Keyword	Cancel

- ♦设定密码: 输入密码
- ◆变更密码: 先输入旧密码(Old Keyword),再输入新密码(New Keyword)
- 5. 遥控 运转/停止
- ◆遥控 PLC 运转或停止。
- 6. 设定万年历

lock se	etup						Start monit
YY	мм	DD	Hour	Min.	Sec.	Day	Stop monit
8	2	21	13	55	35	Thursday	- Setup

- ◆设定时间: 年、月、日、时、分、秒、星期
- ♦ Start monitor: 开始监控时间
- Stop monitor: 停止监控时间
- Setup: 写入设定的时间(要写入设定的时间时, 需先停止监控)

7. One Day Control

One d	ay control Number 2 - Start [Dregister D ← 0	ter M 🚽 O ಿ
	Control On (HH:MM:SS)	Control Off (HH:MM:SS)	Notify
No.01	D0 : D1 : D2	D3 : D4 : D5	MO
No.02	D6 : D7 : D8	D9 : D10 : D11	M1
No.03	Dxx : Dxx : Dxx	Dxx : Dxx : Dxx	Mxx
No.04	Dxx : Dxx : Dxx	Dxx : Dxx : Dxx	Mxx
No.05	Dxx : Dxx : Dxx	Dxx : Dxx : Dxx	Mxx
No.06	Dxx : Dxx : Dxx	Dxx : Dxx : Dxx	Mxx
No.07	Dxx : Dxx : Dxx	Dxx : Dxx : Dxx	Mxx
No.08	Dxx : Dxx : Dxx	Dxx : Dxx : Dxx	Mxx
	启动时间(时:分:秒)	关闭时间(时:分:秒)	
0 D11	Be Used M0 M1	Be Used)k Cance

◆例:如上图,当到达启动时间时,M0为ON;当到达关闭时间时,M0OFF。

8. Link Control

1 Protocol ModbusAscii ▼ Data bits 7 ▼ FillALL Parity Even ▼ Bable Auto Link Control Sthol Stop bits 1 ▼ 900 ♥ Sthol S	🧰 AutoLink		×
	Protocol ModbusAscii Data bits 7 Parity Even Stop bits 1 Baud rate 19200 Format 1/4 Image: Control mode Header ON ON 0000D Terminator1 ON ON 0000A Hardware RS485 Control mode None Sum check Yes Station No. 0 Timeout (.1ms) 2000 3396 Cancel	Z F Enable Auto Link Control EnableMregister M ♥ 900 ♥ M900-M939 be occupied StartDregister D ♥ 900 ♥ D900-D999 be occupied Maximum Station No. 3 Data Type 16bits ♥ Send Dreg start address D 1000 Space each station (Send) 5 (words) Word count (Send) 1 (words) Receive Dreg start address D 2000 Space each station (Receive 5 (words) Word count (Receive) 1 (words) Word count (Receive) 1 (words) Wait Time (0.1ms) 0 3	Read Address of Station No. StNo01 0 Dec StNo1 StNo02 0 Dec StNo1 StNo03 0 Dec StNo1 StNo03 0 Dec StNo1 StNo03 0 Dec StNo1 StNo03 0 Dec StNo2 StNo05 0 Dec StNo2 StNo05 0 Dec StNo2 StNo06 0 Dec StNo2 StNo07 0 Dec StNo2 StNo100 0 Dec StNo2 StNo100 0 Dec StNo2 StNo10 0 Dec StNo2 StNo11 0 Dec StNo2 StNo12 0 Dec StNo2 StNo13 0 Dec StNo3 StNo14 0 Dec StNo3 StNo15 0 Dec StNo3 StNo16 0 Dec StNo3 StNo16 0 Dec StNo3

◆第一部分: 通讯协议设定

Protocol:	可选择 Modbus ASCII、Modbus RTU 等二种协议
Data bits:	Modbus ASCII 固定为 7, Modbus RTU 固定为 8
Parity:	可选择 None、Odd 及 Even。依使用者需求,与副站设定一致即可
Stop bits:	可选择1或2。依使用者需求,与副站设定一致即可
Baud rate:	2400, 4800, 9600, 19200, 38400, 57600, 115200。依使用者需求, 与副站设定一致即可
Format 1/4:	保留
Header:	前端。本栏保持预设即可
Terminator1:	终端 1。本栏保持预设即可
Terminator2:	终端 2。本栏保持预设即可
Hardware:	保留
Control mode:	保留
Sum check:	保留
Station No.:	本机站号,保持预设即可
Timeout(.1ms):	通讯逾时时间,单位 0.1ms
◆第二部分: 自动运	连结设定
Enable Auto Link (Control: 打勾表示致能通讯功能

	•••••••••	
EnableMregister:	控制用 Mregister 起点,	由起点开始共占用 40 点
StartDregister:	控制用 Dregister 起点,	由起点开始共占用 100 点
Maximum Station No.:	联机总站数。指副站的数	数量,最大 32 站(<u>注</u> 1)
Data type:	可选择 8bits 或 16bits。	本栏保持预设即可

◆第三部分:存取方式设定
Send Dreg start address: 传送缓冲区起始地址
Space each station (send): 每个副站分配几笔空间(传送缓冲区)
Word count (send): (注 2) 每个副站被传送几笔数据。不可大于 Space each station(send)
Receive Dreg start address: 接收缓冲区起始地址
Space each station (receive): 每个副站分配几笔空间(接收缓冲区)
Word count (receive): (注 3) 从每个副站接收几笔数据。不可大于 Space each station(receive)
Wait Time (0.1ms): 等待时间,单位 0.1ms
注 1: 副站站号须从 1 开始编号,且站号必须连续
注 2: 若传送笔数为 0,则不做传送工作。传送笔数为 0 时,无法使用广播功能
注 3: 若接收笔数为 0,则不做接收工作。传送笔数与接收笔数不可同时为 0

◆第四部分: Help 按钮

按 Help 按钮,系统会显示 Mregister 及 Dregister 的占用情形。

M900 — M939 be occupied M900 Auto link control enable register M901 — M932 receive finish flag	×	Auto link control
M935 Broadcast Enable Flag M934 Broadcast Busy Flag M935 Broadcast Finish Flag M936 — M939 system reserved bit register	~	1900 — M939 be occupied 1900 Auto link control enable register 1901 — M932 receive finish flag 1933 Broadcast Enable Flag 1934 Broadcast Busy Flag 1935 Broadcast Finish Flag 1936 — M939 system reserved bit register
D900 — D999 be occupied D900 — D931 Parameter of auto link control D900 Communication Format D901 Communication Command D903 Communication Timeout Timer D918 Amount of total connected stations D919 Current station no in connection D920 The beginning address of received data D922 The beginning address of send data D932 — D963 Read from slaver address D964 — D995 Write to slaver address D966 — D999 system reserved byte register		1900 — D999 be occupied 1900 — D931 Parameter of auto link control 1900 Communication Format 1901 Communication Command 1903 Communication Timeout Timer 1918 Amount of total connected stations 1919 Current station no in connection 1920 The beginning address of received data 1932 The beginning address of send data 1932 — D963 Read from slaver address 1936 — D995 Write to slaver address 1936 — D999 system reserved byte register

上例中, EnableMregister 设定为 M900

M900 开始/停止 旗号。M900 ON 通讯开始, M900 OFF 通讯停止。(注 4)

M901-M932 为接收完成旗号(共 32 点)。M901 为副站 1, M902 为副站 2, 依此类推。使用者须手动清除。
M933 为广播信号传送旗号。(注 5)
M934 为广播功能忙碌旗号。
M935 为广播完成旗号。广播信号传送完成后会 ON,使用者须手动清除。

上例中, StartDregister 设定为 D900

D900-D931 为自动连结功能的工作参数 D900 通讯格式 D901 通讯命令 D903 通讯逾时定时器 D918 联机总站数 D919 目前通讯中站号 D920 接收缓冲区起始地址 D922 传送缓冲区起始地址 D932-D963 读取副站的地址

D964-D995 写入副站的地址

D996-D999 为系统保留区

注 4: 通讯系以轮询的方式工作,即从副站 1 开始通讯,接着再和副站 2 通讯 ... 直到最大站号为止,再从副站 1 继续 通讯

注 5: 广播功能会在同一时间传送数据至各副站,各副站皆不回传

📴 AutoLink	5	6 ×
1	Read Address of Station No.	Write Address of Station No.
900 ↓ 900 ↓ 900 ↓ 900 ↓ 900 ↓ 900 ↓ 900 ↓ 900 ↓ 900 ↓ 900 ↓ 900 ↓ 900 ↓ 900 ↓ 900 ↓ 900 ↓ 900 ↓ 16bits ↓ 1 (words) 1 (words) 1 (words) 1 (words)	Read Address of Station No. StNo01 0 Dec StNo17 0 Dec StNo02 0 Dec StNo17 0 Dec StNo02 0 Dec StNo18 0 Dec StNo03 0 Dec StNo19 0 Dec StNo04 0 Dec StNo20 0 Dec StNo05 0 Dec StNo21 0 Dec StNo06 0 Dec StNo22 0 Dec StNo06 0 Dec StNo23 0 Dec StNo07 0 Dec StNo23 0 Dec StNo08 0 Dec StNo24 0 Dec StNo10 0 Dec StNo25 0 Dec StNo10 0 Dec StNo27 0 Dec StNo12 0 Dec StNo28 0 Dec <th>Write Address of Station No. StNo01 4 Dec StNo17 4 Dec StNo02 4 Dec StNo18 4 Dec StNo03 4 Dec StNo19 4 Dec StNo03 4 Dec StNo19 4 Dec StNo03 4 Dec StNo19 4 Dec StNo04 4 Dec StNo20 4 Dec StNo05 4 Dec StNo21 4 Dec StNo06 4 Dec StNo22 4 Dec StNo07 4 Dec StNo23 4 Dec StNo08 4 Dec StNo23 4 Dec StNo09 4 Dec StNo25 4 Dec StNo10 4 Dec StNo26 4 Dec StNo11 4 Dec StNo27 4 Dec</th>	Write Address of Station No. StNo01 4 Dec StNo17 4 Dec StNo02 4 Dec StNo18 4 Dec StNo03 4 Dec StNo19 4 Dec StNo03 4 Dec StNo19 4 Dec StNo03 4 Dec StNo19 4 Dec StNo04 4 Dec StNo20 4 Dec StNo05 4 Dec StNo21 4 Dec StNo06 4 Dec StNo22 4 Dec StNo07 4 Dec StNo23 4 Dec StNo08 4 Dec StNo23 4 Dec StNo09 4 Dec StNo25 4 Dec StNo10 4 Dec StNo26 4 Dec StNo11 4 Dec StNo27 4 Dec
1 0 Help 1	StNo14 0 Dec StNo30 0 Dec Image: StNo31 0 Dec Image: StNo32 Dec Image: StNo32 0 Dec Image: StNo32 De	StNo14 4 Dec - StNo30 4 Dec - StNo15 4 Dec - StNo31 4 Dec - StNo16 4 Dec - StNo32 4 Dec - Fill ALL

◆第五部分: 读取副站的地址

本栏可设定要从各副站的哪个地址读取数据回 EP314。 每站的地址可选择十进制(Dec)或十六进制(Hex)值 若要读取的地址每个副站都相同时,只要将地址填入站号 1(StNo01),再按下方"Fill ALL"按钮。

◆第六部分: 写入副站的地址

本栏可设定要将 EP314 的数据写入到各副站的哪个地址。

每站的地址可选择十进制(Dec)或十六进制(Hex)值

若要写入的地址每个副站都相同时,只要将地址填入站号 1(StNo01),再按下方"Fill ALL"按钮。

注 6: 若各项参数设定有误时,该字段底色会变成黄色,以提醒使用者。

9. Axes Control (轴控) 9-1 JOG control (手动正反转)

📴 Jog Control	
1	3
Enable Axis1 Jog Control	Enable Axis2 Jog Control
startMregister(Y0) 🕅 🖵 500 🗲	startMregister(Y1) M 🚽 510 🜩
M500–M509 be occupied	M510-M519 be occupied
startDregister(Y0) D 🚽 100 🗲	startDregister(Y1) D 🚽 110 🚖
D100-D109 be occupied	D110-D119 be occupied
DPLSR [S1.] [S2.] [S3.] [D.] #pls:Y0,dir:Y2	DPLSR [S1.] [S2.] [S3.] [D.] #pls:Y1,dir:Y3
Axis1Position [S1.] D 100	Axis2Position [S1.] D 110
Axis1Speed [S2.] D 102	Axis2Speed [S2.] D 112
2	4
Maximum Speed (D8156) 20000 pps	Maximum Speed (D8158) 20000 pps
Bias Speed (D8168) 100 pps	Bias Speed (D8170) 100 pps
Acc./Dec.Time [D8164] 200 (ms)	Acc./Dec.Time [D8166] 200 (ms)
Dec Time (D8165) 0 (ms)	Dec Time (D8167) 0 (ms)
Axis1Acc/Dec.TimeSeparatedFlag	Axis2Acc./Dec.TimeSeparatedFlag
Help 5	Ok Cancel

♦第一部分

可选择是否致能 Axis1 JOG 功能(打勾表示致能),及设定控制组件的起始编号,若使用者变更起始编号,可按 Help 按 钮查看控制组件的占用情形。

◆第二部分

Axis1 的工作参数,必须设定最高速度、启动速度、加/减速时间(加减速分离无效)。

♦第三部分

可选择是否致能 Axis2 JOG 功能(打勾表示致能),及设定控制组件的起始编号,若使用者变更起始编号,请按 Help 按 钮查看控制组件的占用情形。

◆第四部分

Axis2 的工作参数,必须设定最高速度、启动速度、加/减速时间(加减速分离无效)。

♦第五部分

Help 按钮。按一下会弹出 Help 窗口, Help 窗口会显示控制组件的占用情形及轴控相关的特殊功能缓存器。

< M 组件及 D 组件的占用情形>

1	P Jog control		<
ľ		~	
	M8196 Axis1 JogpBusyFlag		
	M8197 Axis2JogpBusyFlag M8198 Axis1 JognBusyFlag		
	M8199 Axis2JognBusyFlag		
	MERO MERONA AND AND AND AND AND AND AND AND AND A		
	M500 Axis1.lognEnableFlag		
	M501 Axis1 JognEnableFlag		
	M502 Axis1 JogBusyFlag		
	M503 Axis1 No Slope Stop Flag		
	D100 — D109 be occupied		
	[D103,D102] Axis1 Jog Speed register		
	M510 — M519 be occupied		
	M510 Axis2JogpEnableFlag		
	M511 Axis2JognEnableFlag		
	M512 Axis2JogBusyFlag		
	IM513 AXIS2 NO Slope Stop Flag		
	D110 — D119 be occupied		
	[D113,D112] Axis2 Jog Speed register		
		~	
	<u>S</u>		

M8196 固定为 Axis1 JOG 正转忙碌旗号 M8197 固定为 Axis2 JOG 正转忙碌旗号 M8198 固定为 Axis1 JOG 逆转忙碌旗号 M8199 固定为 Axis2 JOG 逆转忙碌旗号

Axis1(Y0)占用 M500-M509 及 D100-D109
M500 为 Axis1 开始正转旗号
M501 为 Axis1 开始逆转旗号(正、逆转旗号不可同时 ON)
M502 为 Axis1 忙碌旗号。ON 表示 Axis1 运转中
M503 为 Axis1 不具斜率停止旗号
[D103, D102]: 为 Axis1 输出频率,运转中改变无效。启动速度≦输出频率≦最高速度

Axis2(Y1)占用 M510-M519 及 D110-D119
M510 为 Axis2 开始正转旗号
M511 为 Axis2 开始逆转旗号(正、逆转旗号不可同时 ON)
M512 为 Axis2 忙碌旗号。ON 表示 Axis2 运转中
M513 为 Axis2 不具斜率停止旗号
[D113, D112]: 为 Axis2 输出频率,运转中改变无效。启动速度≦输出频率≦最高速度

已占用的 M 及 D 之中,除上述组件外,其余皆为保留组件,请勿使用

<轴控相关的特殊功能缓存器>

Special Register ***	
*** Special Register ***	
[D8137,D8136]: Axis1 target relative position register	
[D8139,D8138]: Axis2 target relative position register	
[D8141,D8140]: Axis1 current absolute position register	
[D8143,D8142]: Axis2 currentt absolute position register	
[D8145,D8144]: Axis1 relative position movement register	
[D8147,D8146]: Axis2 relative position movement register	
[D8157,D8156]: Axis1 maximum speed register (pps)	
[D8159,D8158]: Axis2 maximum speed register (pps)	
[D8161,D8160]: Axis1 current speed register (pps)	
[D8163,D8162]: Axis2 current speed register (pps)	
[D8164]: Axis1 acceleration/deceleration time register	
[D8165]: Axis1 deceleration time register (when M8150 ON effective)	
[D8166]: Axis2 acceleration/deceleration time register	
[D8167]: Axis2 deceleration time register (when M8151 ON effective)	
[D8168]: Axis1 bias speed register (pps)	
[D8169]: Axis1 search servo 2 phase times	
[D817U]: Axis2 bias speed register (pps)	
[D8171]: Axis2 search servo 2 phase times	
	-

[D8137, D8136]: Axis1 目标相对位置 [D8139, D8138]: Axis2 目标相对位置 [D8141, D8140]: Axis1 现在绝对位置 [D8143, D8142]: Axis2 现在绝对位置 [D8145, D8144]: Axis1 相对位置移动量 [D8147, D8146]: Axis2 相对位置移动量 [D8157, D8156]: Axis1 最高速度(pps) [D8159, D8158]: Axis2 最高速度(pps) [D8161, D8160]: Axis1 现在速度(pps) [D8163, D8162]: Axis2 现在速度(pps) [D8164]: Axis1 加减速时间(ms) [D8165]: Axis1 减速时间(ms)当 M8150 ON 时有效 [D8166]: Axis2 加减速时间(ms) [D8167]: Axis2 减速时间(ms)当 M8151 ON 时有效 [D8168]: Axis1 启动速度(pps) [D8169]: Axis1 找寻 servo Z 相次数 [D8170]: Axis2 启动速度(pps) [D8171]: Axis2 找寻 servo Z 相次数

◆其它:指令格式及占用的组件编号
 pls:Y0表示 Y0为脉波输出点
 dir:Y2表示 Y2为方向输出点
 Axis1 Position D 100:输出脉波数(本参数对 JOG 功能无效)
 Axis1 Speed D 102(32bit):输出频率,运转中改变无效。启动速度≦输出频率≦最高速度

pls:Y1 表示 Y1 为脉波输出点 dir:Y3 表示 Y3 为方向输出点 Axis2 Position D 110:输出脉波数(本参数对 JOG 功能无效) Axis2 Speed D 112(32bit):输出频率,运转中改变无效。启动速度≦输出频率≦最高速度

9-2 ZRN control (原点复归)

📴 Zm Control	
1	3
Enable Axis1 Zrn Control	Enable Axis2 Zrn Control
startMregister(Y0) 🔟 🚽 520 🚖	startMregister(Y1) M → 530 🛫
M520–M529 be occupied	M530–M539 be occupied
startDregister(Y0) D 👻 120 🜩	startDregister(Y1) D 🚽 130 🚖
D120-D129 be occupied	D130-D139 be occupied
DZRN [S1.] [S2.] [S3.] [D.] #pls:Y0,dir:Y2	DZRN [S1.] [S2.] [S3.] [D.] #pls:Y1,dir:Y3
Axis1 HomeSpeed [S1.] D 120	Axis2 HomeSpeed [S1.] D 130
Axis1 CreepSpeed [S2.] D 122	Axis2 CreepSpeed [S2.] D 132
6 Axis1DogPoint [S3.] X 6	7 Axis2DogPoint[S3.] X 7
Ax1ServoZeroPointCount [X0]	Ax2ServoZeroPointCount [X1]
Axis1ReturnMode Forward-L 💌	Axis2ReturnMode Forward-L 💌
Maximum Speed (D8156) 20000 pps	Maximum Speed (D8158) 20000 pps
Z Bias Speed (D8168) 100 pps	Bias Speed (D8170) 100 pps
Acc./Dec.Time [D8164] 200 (ms)	Acc./Dec.Time [D8166] 200 (ms)
Dec Time (D8165) 160 (ms)	Dec Time (D8167) 1 (ms)
Axis1Acc/Dec.TimeSeparatedFlag	Axis2Acc/Dec.TimeSeparatedFlag
Help 5	Ok Cancel

♦第一部分

可选择是否致能 Axis1 Zrn Control 功能(打勾表示致能),及设定控制组件的起始编号,若使用者变更起始编号,请按 Help 按钮查看控制组件的占用情形。

◆第二部分

Axis1 的工作参数,必须设定最高速度、启动速度、加/减速时间(加减速分离无效)。

◆第三部分

可选择是否致能 Axis2 Zrn Control 功能(打勾表示致能),及设定控制组件的起始编号,若使用者变更起始编号,请按 Help 按钮查看控制组件的占用情形。

◆第四部分

Axis2 的工作参数,必须设定最高速度、启动速度、加/减速时间(加减速分离无效)。

◆第五部分

Help 按钮。按一下会弹出 Help 窗口, Help 窗口会显示控制组件的占用情形及轴控相关的特殊功能缓存器。

< M 组件及 D 组件的占用情形>

🖙 Zm control	×
[∞] Axis1 Zm Control [∞] M520 — M529 be accurried	
MS20 Axis2SeroReturnEnableFlag	
M523 Axis1 No Slope Stop Flag	
M527 Axis1ZeroReturnFinishFlag	
D120 — D129 be occupied [D121,D120] Axis1 Home Speed register [D123,D122] Axis1 Creep Speed register	
Axis2 Zrn Control ***	_
M530 — M539 be occupied M530 Axis2ZeroReturnEnableFlag	
M532 Axis2ZeroReturnBusyFlag M533 Axis1 No Slope Stop Flag	
M537 Axis2ZeroReturnFinishFlag	
D130 — D139 be occupied	
[D131,D130] Axis2 Home Speed register [D133,D132] Axis2 Creep Speed register	~
	2

Axis1(Y0)占用 M520-M529 及 D120-D129
M520 为 Axis1 开始原点复归旗号
M522 为 Axis1 原点复归忙碌旗号
M523 为 Axis1 不具斜率停止旗号
M527 为 Axis1 原点复归完成旗号
[D121, D120]:找寻近点速度,运转中改变无效,启动速度≤近点速度≤最高速度
[D123, D122]:找寻零点速度,运转中改变无效,启动速度≤零点速度≤32767 pps

Axis2(Y1)占用 M530-M539 及 D130-D139
M530 为 Axis2 开始原点复归旗号
M532 为 Axis2 原点复归忙碌旗号
M533 为 Axis2 不具斜率停止旗号
M537 为 Axis2 原点复归完成旗号
[D131, D130]:找寻近点速度,运转中改变无效,启动速度≦近点速度≦最高速度
[D133, D132]:找寻零点速度,运转中改变无效,启动速度≦零点速度≦32767 pps

已占用的 M 及 D 之中,除上述组件外,其余皆为保留组件,请勿使用

<轴控相关的特殊功能缓存器>

🖙 Zm control	
	~
Special Register ***	12.00
[D8137,D8136]: Axis1 target relative position register	
[D8139,D8138]: Axis2 target relative position register	
[D8141,D8140]: Axis1 current absolute position register	
[D8143,D8142]: Axis2 currentt absolute position register	
[D8145,D8144]: Axis1 relative position movement register	
[D8147,D8146]: Axis2 relative position movement register	
[D8157,D8156]: Axis1 maximum speed register (pps)	
[D8159,D8158]: Axis2 maximum speed register (pps)	
[D8161,D8160]: Axis1 current speed register (pps)	
[D8163,D8162]: Axis2 current speed register (pps)	
[D8164]: Axis1 acceleration/deceleration time register	
[D8165]: Axis1 deceleration time register (when M8150 ON effective)	
[D8166]: Axis2 acceleration/deceleration time register	
[D8167]: Axis2 deceleration time register (when M8151 ON effective)	
[D8168]: Axis1 bias speed register (pps)	
[D8169]: Axis1 search servo Z phase times	
[D8170]: Axis2 bias speed register (pps)	
[D8171]: Axis2 search servo Z phase times	
	~
	2

[D8137, D8136]: Axis1 目标相对位置 [D8139, D8138]: Axis2 目标相对位置 [D8141, D8140]: Axis1 现在绝对位置 [D8143, D8142]: Axis2 现在绝对位置 [D8145, D8144]: Axis1 相对位置移动量 [D8147, D8146]: Axis2 相对位置移动量 [D8157, D8156]: Axis1 最高速度(pps) [D8159, D8158]: Axis2 最高速度(pps) [D8161, D8160]: Axis1 现在速度(pps) [D8163, D8162]: Axis2 现在速度(pps) [D8164]: Axis1 加减速时间(ms) [D8165]: Axis1 减速时间(ms)当 M8150 ON 时有效 [D8166]: Axis2 加减速时间(ms) [D8167]: Axis2 减速时间(ms)当 M8151 ON 时有效 [D8168]: Axis1 启动速度(pps) [D8169]: Axis1 找寻 servo Z 相次数 [D8170]: Axis2 启动速度(pps) [D8171]: Axis2 找寻 servo Z 相次数

◆第六部分

需设定 Axis1 Zrn Control 功能的近点(DogPoint)输入点、找寻 servo Z 相次数及复归模式(参考下页说明)。Axis1 固定 以 X0 作为 Z 相输入点。近点输入点可设 X2~X7 其中一点且不可与 Axis2 设同一点。

♦第七部分

需设定 Axis2 Zrn Control 功能的近点(DogPoint)输入点、找寻 servo Z 相次数及复归模式(参考下页说明)。Axis2 固定 以 X1 作为 Z 相输入点。近点输入点可设 X2~X7 其中一点且不可与 Axis1 设同一点。

◆其它:指令格式及占用的组件编号
 pls:Y0表示 Y0 为脉波输出点
 dir:Y2表示 Y2 为方向输出点
 Axis1 HomeSpeed D 120(32bit):找寻近点速度,启动速度≦近点速度≦最高速度

Axis1 CreepSpeed D 122(32bit): 找寻零点速度, 启动速度≦零点速度≦32767 pps

pls:Y1 表示 Y1 为脉波输出点 dir:Y3 表示 Y3 为方向输出点 Axis2 HomeSpeed D 130(32bit):找寻近点速度,启动速度≦近点速度≤最高速度 Axis2 CreepSpeed D 132(32bit):找寻零点速度,启动速度≤零点速度≤32767 pps

◆注: 原点复归模式

若找寻 Servo Z 相次数设为 0,则不找寻 Z 相。 <顺向模式> Forward-L 初期运转方向-逆转 Forward-R 初期运转方向-正转



顺向模式中,碰到近点则减速至 CreepSpeed 开始找 Z相,若 Z相次数为 0则停止。

<反向模式> Reverse-L 初期运转方向-逆转 Reverse-R 初期运转方向-正转



反向模式-正转,碰到近点第一次,减速至 CreepSpeed 后逆转,等第二次碰到近点后开始找 Z 相,若 Z 相次数为 0 则停止。

反向模式-逆转,碰到近点第一次,减速至 CreepSpeed 后正转,碰到近点第二次维持 CreepSpeed 逆转,等第三 次碰到近点后开始找 Z 相,若 Z 相数次为 0 则停止。

9-3 Incremental control (相对定位)

📴 Increment Control	
1	3
Enable Axis1 Increment Control	Enable Axis2 Increment Control
startMregister(Y0) 🛛 🚽 540 🚖	startMregister(Y1) M → 550 🔶
M540-M549 be occupied	M550–M559 be occupied
startDregister(Y0) D 🔹 140 🚖	startDregister(Y1) D → 150 🚖
D140-D149 be occupied	D150–D159 be occupied
DDRVI [S1.] [S2.] [D1.] [D2.] #pls:Y0,dir:Y2	DDRVI [S1.] [S2.] [D1.] [D2.] #pls:Y1,dir:Y3
Axis1Position [S1.] D 140	Axis2Position [S1.] D 150
Axis1Speed [S2.] D 142	Axis2Speed [S2.] D 152
2	4
Maximum Speed (D8156) 20000 pps	Maximum Speed (D8158) 20000 pps
Bias Speed (D8168) 100 pps	Bias Speed (D8170) 100 pps
Acc Time (D8164) 200 (ms)	Acc Time (D8166) 200 (ms)
Dec Time (D8165) 200 (ms)	Dec Time (D8167) 200 (ms)
Axis1Acc./Dec.TimeSeparatedFlag	Axis2Acc./Dec.TimeSeparatedFlag
Help 5	Ok Cancel

♦第一部分

可选择是否致能 Axis1 Increment Control 功能(打勾表示致能),及设定控制组件的起始编号,若使用者变更起始编号, 请按 Help 按钮查看控制组件的占用情形。

◆第二部分

Axis1 的工作参数,必须设定最高速度、启动速度、加速时间及减速时间。

◆第三部分

可选择是否致能 Axis2 Increment Control 功能(打勾表示致能),及设定控制组件的起始编号,若使用者变更起始编号, 请按 Help 按钮查看控制组件的占用情形。

◆第四部分

Axis2 的工作参数,必须设定最高速度、启动速度、加速时间及减速时间。

◆第五部分

Help 按钮。按一下会弹出 Help 窗口, Help 窗口会显示控制组件的占用情形及轴控相关的特殊功能缓存器。

< M 组件及 D 组件的占用情形>

×
~
~

Axis1(Y0)占用 M540-M549 及 D140-D149
M540 为 Axis1 开始相对定位旗号
M542 为 Axis1 忙碌旗号
M547 为 Axis1 定位完成旗号
[D141, D140]: 为 Axis1 输出脉波数。运转中改变无效。数值为正,则输出正转脉波。数值为负,则输出逆转脉波。
[D143, D142]: 为 Axis1 输出频率。运转中改变无效。启动速度≤输出频率≤最高速度

Axis2(Y1)占用 M550-M559 及 D150-D159
M550 为 Axis2 开始相对定位旗号
M552 为 Axis2 忙碌旗号
M557 为 Axis2 定位完成旗号
[D151, D150]: 为 Axis2 输出脉波数。运转中改变无效。数值为正,则输出正转脉波。数值为负,则输出逆转脉波。
[D153, D152]: 为 Axis2 输出频率。运转中改变无效。启动速度≦输出频率≦最高速度

已占用的 M 及 D 之中,除上述组件外,其余皆为保留组件,请勿使用

<轴控相关的特殊功能缓存器>

P Increment control	
*** Special Register ***	
[D8137,D8136]: Axis1 target relative position register	
[D8139,D8138]: Axis2 target relative position register	
[D8141,D8140]: Axis1 current absolute position register	
[D8143,D8142]: Axis2 currentt absolute position register	
[D8145,D8144]: Axis1 relative position movement register	
[D8147,D8146]: Axis2 relative position movement register	
[D8157,D8156]: Axis1 maximum speed register (pps)	
[D8159,D8158]: Axis2 maximum speed register (pps)	
[D8161,D8160]: Axis1 current speed register (pps)	
[D8163,D8162]: Axis2 current speed register (pps)	
[D8164]: Axis1 acceleration/deceleration time register	
[D8165]: Axis1 deceleration time register (when M8150 ON effective)	
[D8166]: Axis2 acceleration/deceleration time register	
DB167: Axis2 deceleration time register (when M8151 ON effective)	
[D81b8]: Axis1 bias speed register (pps)	
[D8169]: Axis1 search servo 2 phase times	
[D8170]: Axisz bias speed register (pps)	
Do 1/1j: Axis2 search servo 2 phase times	
	<u>×</u>
	2

[D8137, D8136]: Axis1 目标相对位置 [D8139, D8138]: Axis2 目标相对位置 [D8141, D8140]: Axis1 现在绝对位置 [D8143, D8142]: Axis2 现在绝对位置 [D8145, D8144]: Axis1 相对位置移动量 [D8147, D8146]: Axis2 相对位置移动量 [D8157, D8156]: Axis1 最高速度(pps) [D8159, D8158]: Axis2 最高速度(pps) [D8161, D8160]: Axis1 现在速度(pps) [D8163, D8162]: Axis2 现在速度(pps) [D8164]: Axis1 加减速时间(ms) [D8165]: Axis1 减速时间(ms)当 M8150 ON 时有效 [D8166]: Axis2 加减速时间(ms) [D8167]: Axis2 减速时间(ms)当 M8151 ON 时有效 [D8168]: Axis1 启动速度(pps) [D8169]: Axis1 找寻 servo Z 相次数 [D8170]: Axis2 启动速度(pps) [D8171]: Axis2 找寻 servo Z 相次数

◆其它:指令格式及占用的组件编号 pls:Y0 表示 Y0 为脉波输出点 dir:Y2 表示 Y2 为方向输出点 Axis1 Position D140(32bit):输出脉波数。运转中改变无效。数值为正,输出正转脉波。数值为负,则输出逆转脉波。 Axis1 Speed D 142(32bit):输出频率。运转中改变无效。启动速度≦输出频率≦最高速度

pls:Y1 表示 Y1 为脉波输出点 dir:Y3 表示 Y3 为方向输出点 Axis2 Position D 150(32bit):输出脉波数。运转中改变无效。数值为正,输出正转脉波。数值为负,输出逆转脉波。 Axis2 Speed D 152(32bit):输出频率。运转中改变无效。启动速度≦输出频率≦最高速度

9-4 Absolute control (绝对寻址)

📴 Absolute Control	
1	3
Enable Axis1 Absolute Control	I ✓ Enable Axis2 Absolute Control
startMregister(Y0) 🛛 💽 560 🜩	startMregister(Y1) M → 570 🔶
M560-M569 be occupied	M570–M579 be occupied
startDregister(Y0) D 🔹 160 🚖	startDregister(Y1) D 🚽 170 🚖
D160-D169 be occupied	D170–D179 be occupied
DDRVA [s1.] [s2.] [d1.] [d2.] #pls:Y0,dir:Y2	DDRVA [s1.] [s2.] [d1.] [d2.] #pls:Y1.dir:Y3
Axis1Position [S1.] D 160	Axis2Position [S1.] D 170
Axis1Speed [S2.] D 162	Axis2Speed [S2.] D 172
2	4
Maximum Speed (D8156) 20000 pps	Maximum Speed (D8158) 20000 pps
Bias Speed (D8168) 100 pps	Bias Speed (D8170) 100 pps
Acc Time (D8164) 200 (ms)	Acc Time (D8166) 200 (ms)
Dec Time (D8165) 200 (ms)	Dec Time (D8167) 200 (ms)
Axis1Acc./Dec.TimeSeparatedFlag	Axis2Acc./Dec.TimeSeparatedFlag
Help 5	Ok Cancel

◆第一部分

可选择是否致能 Axis1 Absolute Control 功能(打勾表示致能),及设定控制组件的起始编号,若使用者变更起始编号, 请按 Help 按钮查看控制组件的占用情形。

◆第二部分

Axis1 的工作参数,必须设定最高速度、启动速度、加速时间及减速时间。

◆第三部分

可选择是否致能 Axis2 Absolute Control 功能(打勾表示致能),及设定控制组件的起始编号,若使用者变更起始编号, 请按 Help 按钮查看控制组件的占用情形。

◆第四部分

Axis2 的工作参数,必须设定最高速度、启动速度、加速时间及减速时间。

◆第五部分

Help 按钮。按一下会弹出 Help 窗口, Help 窗口会显示控制组件的占用情形及轴控相关的特殊功能缓存器。

<M 组件及 D 组件的占用情形>

Absolute control	
Axis1 Absolute Control	
M560 Avis1 AbsoluteControlEnebleElect	
MS60 Avis1AbsoluteControlBusyEag	
M567 Axis1AbsoluteControlFinishFlag	
D100 D100 be accorded	
D160 – D169 be occupied	
[D161,D160] Axis1 Position register	
**** Axis2 Absolute Control ***	
M570 — M579 be occupied	
M570 Axis2AbsoluteControlEnableFlag	
M572 Axis2AbsoluteControlBusyFlag	
M577 Axis2AbsoluteControlFinishFlag	
D170 — D179 be occupied	
[D171,D170] Axis2 Position register	
[D173,D172] Axis2 Speed register	
	~
<	>

Axis1(Y0)占用 M560-M569 及 D160-D169
M560 为 Axis1 开始绝对寻址旗号
M562 为 Axis1 忙碌旗号
M567 为 Axis1 定位完成旗号
[D161, D160]: 为 Axis1 目标位置。运转中改变无效
[D163, D162]: 为 Axis1 输出频率。运转中改变无效。启动速度≦输出频率≦最高速度

Axis2(Y1)占用 M570-M579 及 D170-D179
M570 为 Axis2 开始绝对寻址旗号
M572 为 Axis2 忙碌旗号
M577 为 Axis2 定位完成旗号
[D171, D170]: 为 Axis2 目标位置。运转中改变无效
[D173, D172]: 为 Axis2 输出频率。运转中改变无效。启动速度≦输出频率≦最高速度

已占用的 M 及 D 之中,除上述组件外,其余皆为保留组件,请勿使用

<轴控相关的特殊功能缓存器>

📴 Absolute control	
	~
**** Special Register ****	
[D8137,D8136]. Axis1 target relative position register	
[D8139,D8138]: Axis2 target relative position register	
[D8141,D8140]: Axis1 current absolute position register	
[D8143,D8142]: Axis2 currentt absolute position register	
[D8145,D8144]: Axis1 relative position movement register	
[D8147,D8146]: Axis2 relative position movement register	
[D8157,D8156]: Axis1 maximum speed register (pps)	
[D8159,D8158]: Axis2 maximum speed register (pps)	
[D8161,D8160]: Axis1 current speed register (pps)	
[D8163,D8162]: Axis2 current speed register (pps)	
[D8164]: Axis1 acceleration/deceleration time register	
[D8165]: Axis1 deceleration time register (when M8150 ON effective)	
[D8166]: Axis2 acceleration/deceleration time register	
[D8167]: Axis2 deceleration time register (when M8151 ON effective)	
[D8168]: Axis1 bias speed register (pps)	
[D8169]: Axis1 search servo Z phase times	
[D8170]: Axis2 bias speed register (pps)	
[D8171]: Axis2 search servo Z phase times	
	×
<u>×</u>	>

[D8137, D8136]: Axis1 目标相对位置 [D8139, D8138]: Axis2 目标相对位置 [D8141, D8140]: Axis1 现在绝对位置 [D8143, D8142]: Axis2 现在绝对位置 [D8145, D8144]: Axis1 相对位置移动量 [D8147, D8146]: Axis2 相对位置移动量 [D8157, D8156]: Axis1 最高速度(pps) [D8159, D8158]: Axis2 最高速度(pps) [D8161, D8160]: Axis1 现在速度(pps) [D8163, D8162]: Axis2 现在速度(pps) [D8164]: Axis1 加减速时间(ms) [D8165]: Axis1 减速时间(ms)当 M8150 ON 时有效 [D8166]: Axis2 加减速时间(ms) [D8167]: Axis2 减速时间(ms)当 M8151 ON 时有效 [D8168]: Axis1 启动速度(pps) [D8169]: Axis1 找寻 servo Z 相次数 [D8170]: Axis2 启动速度(pps) [D8171]: Axis2 找寻 servo Z 相次数

◆其它:指令格式及占用的组件编号
 pls:Y0表示 Y0 为脉波输出点
 dir:Y2表示 Y2 为方向输出点
 Axis1 Position D 160(32bit):目标位置,运转中改变无效
 Axis1 Speed D 162(32bit):输出频率,运转中改变无效。启动速度≦输出频率≦最高速度

pls:Y1 表示 Y1 为脉波输出点 dir:Y3 表示 Y3 为方向输出点 Axis2 Position D 170(32bit):目标位置,运转中改变无效 Axis2 Speed D 172(32bit):输出频率,运转中改变无效。启动速度≦输出频率≦最高速度

力扬可编程控制器

力扬电机工业有限公司

LIYAN ELECTRIC INDUSTRIAL LTD. TEL : 886 - 4 – 25613700 FAX : 886 - 4 – 25613408 Website : http://www.liyanplc.com E – mail : twliyan@ms16.hinet.net

EPeditor-zdoc0906v157a オムヨ伯の亦更加動加救うね

本公司保留变更机种规格之权利