

J3 Series 可程式控制器

G00 一段位置使用說明書

此說明書只敘述 G00 一段位置，其它指令皆與 J3 系列 PLC 相同。

DFNC(59) [S1.]速度 [S2.]位置 [S3.]參數 [D.]輸出點

---| |-----[DPLSR D00 D02 D1000 Y00]

@此運動命令 具有斜率有目標 即時變位置變速度 功能

*即時變位置 可達成 手搖輪 MPG (x1, x10, x100)的應用

*搭配 Xnn 外部中斷指令 可達成“對標”應用功能 <如>對標再移動

@輸出脈波形式:: (1)PLS+DIR, (2)CW+CCW, (3)AB 相

@範例請參考 ExEditor 樣版程式 (J3Series Only)

@ (*Ud)使用者須設定的暫存器 (*Sc)系統演算用 (*Ng) (略)

[S1.] + 0 = D00 : (*Ud) 速度

[S2.] + 0 = D02 : (*Ud) 位置

@[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 = 0

[S3.] + 00 = D1002 [] : (*Ud) 參數

**Bit0=0: 相對位置 IncrementMode, =1: 絕對位置 AbsoluteMode

[S3.] + 04 = D1004 [4] : (*Sc) 起始位置

[S3.] + 06 = D1006 [4] : (*Sc) 絕對位置

[S3.] + 08 = D1008 [4] : (*Sc) 相對位置 [

[S3.] + 10 = D1010 [4] : (*Sc) 剩餘脈波

[S3.] + 12 = D1012 [4] : (*Sc) 目標位置

[S3.] + 14 = D1014 [4] : (*Sc) 現在速度

[S3.] + 16 = D1016 [4] : (*Sc) 最高速度

[S3.] + 20 = D1020 [2] : (*Sc) 起始速度

[S3.] + 22 = D1022 [2] : (*Ud) () 加速時間 (Unit : ms)

[S3.] + 23 = D1023 [2] : (*Ud) () 減速時間 (Unit : ms)

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

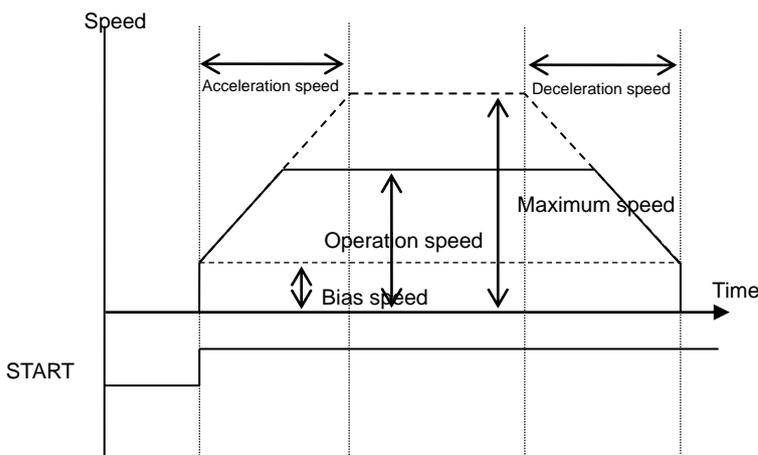
[S3.] + 29 = D1029 [] : (*Ng) (略) 倍率分母 (1 ~ 32767)

忙碌旗標:: M8184~M8191

位置到達旗標:: M8129

@未標示的暫存器 禁止使用

@運動曲線範例 (1st-speed positioning operation)



[S3.] + 00 = D1002 [] : (*Ud) 參數

**Bit0=0: 相對位置 IncrementMode, =1: 絕對位置 AbsoluteMode

**Bit1=1: 不具斜率停止旗號(緊急停止)

**Bit2=1: 無目標運動旗號

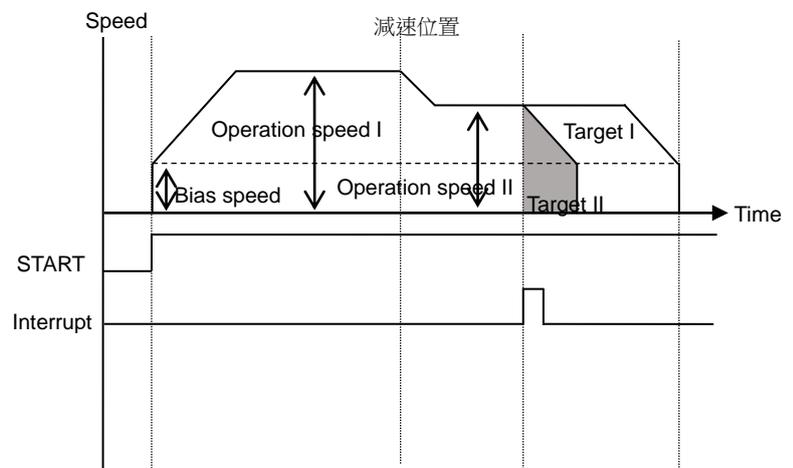
**Bit3=1: 不具斜率運轉旗號

**Bit4=

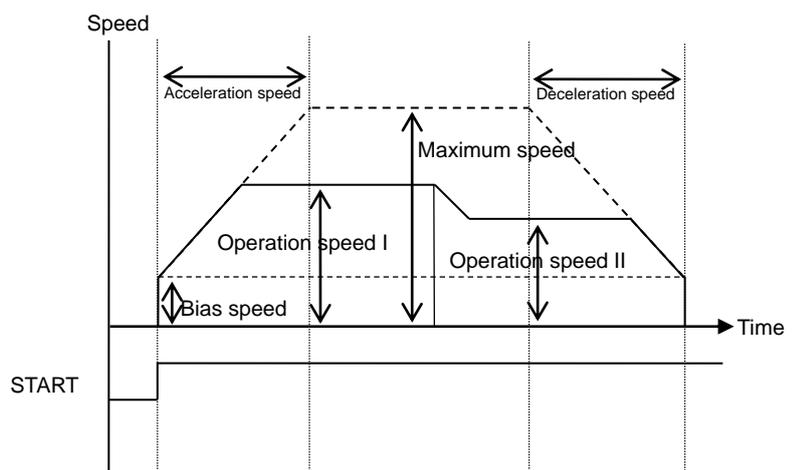
**b20=0: 脈波符號輸出模式 =1: AB || CwCcW

**b21=0: AB 相輸出模式, =1: CW, CCW 輸出模式

@對標運動曲線範例



@變速度運動曲線範例



@ 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