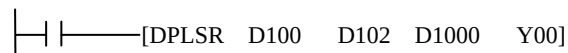


J2 Series

此說明書只針對直線補間及圓弧補間加以敘述，其它指令皆與 J2 系列 PLC 相同。

[S1.] [S2.] [S3.] [D.]



[S1.] : 向量速度

[S2.] : x 軸終點座標 D102, [S2.]+2 : y 軸終點座標 D104

[S3.]:配置 D 暫存器起始位置, 自動配置 D1000 – D1099

需設定 [D1064]:配對軸, [D1065]:配對軸 D 暫存器起始位置

若 D1065=1100 代表 D1100 – D1199 為配對軸記憶體位址

[D.] : Y0 或 Y1 均可

圓弧補間(G02,G03):有兩種模式(i)圓心模式(ii)半徑模式

G02 :順時鐘 CW 運轉方向, G03 :逆時鐘 CCW 運轉方向

(i)圓心模式：設定終點絕對座標 圓心絕對座標

[S1.] : 向量速度

[S2.]+0 : x 軸終點座標 D102, [S2.]+2 : y 軸終點座標 D104

[S2.]+4 : x 軸圓心座標 D106, [S2.]+8 : y 軸圓心座標 D108

[S3.] :配置 D 暫存器起始位置, 自動佔據 D1000 – D1099

參數 Bit6,D1002=0 圓心模式

需設定 [D1064]:配對軸, [D1065]:配對軸 D 暫存器起始位置

若 D1065=1100 代表 D1100 – D1199 為配對軸記憶體位址

[D.] : Y0 或 Y1 均可

(ii)半徑模式：設定終點絕對座標 半徑(r)長度

[S1.]: 向量速度

[S2.]+0 : x 軸終點座標 D102, [S2.]+2 : y 軸終點座標 D104

[S2.]+4 : 半徑長度 D106, [S2.]+8 : Don't Care D108

[S3.] :配置 D 暫存器起始位置, 自動配置 D1000 – D1099

參數 Bit6,D1002=1 半徑模式

需設定 [D1064]:配對軸, [D1065]:配對軸 D 暫存器起始位置

若 D1065=1100 代表 D1100 – D1199 為配對軸記憶體位址

[D.] : Y0 或 Y1 均可

*註：若指定為半徑輸入方式，則起點座標與終點座標不可以相同。

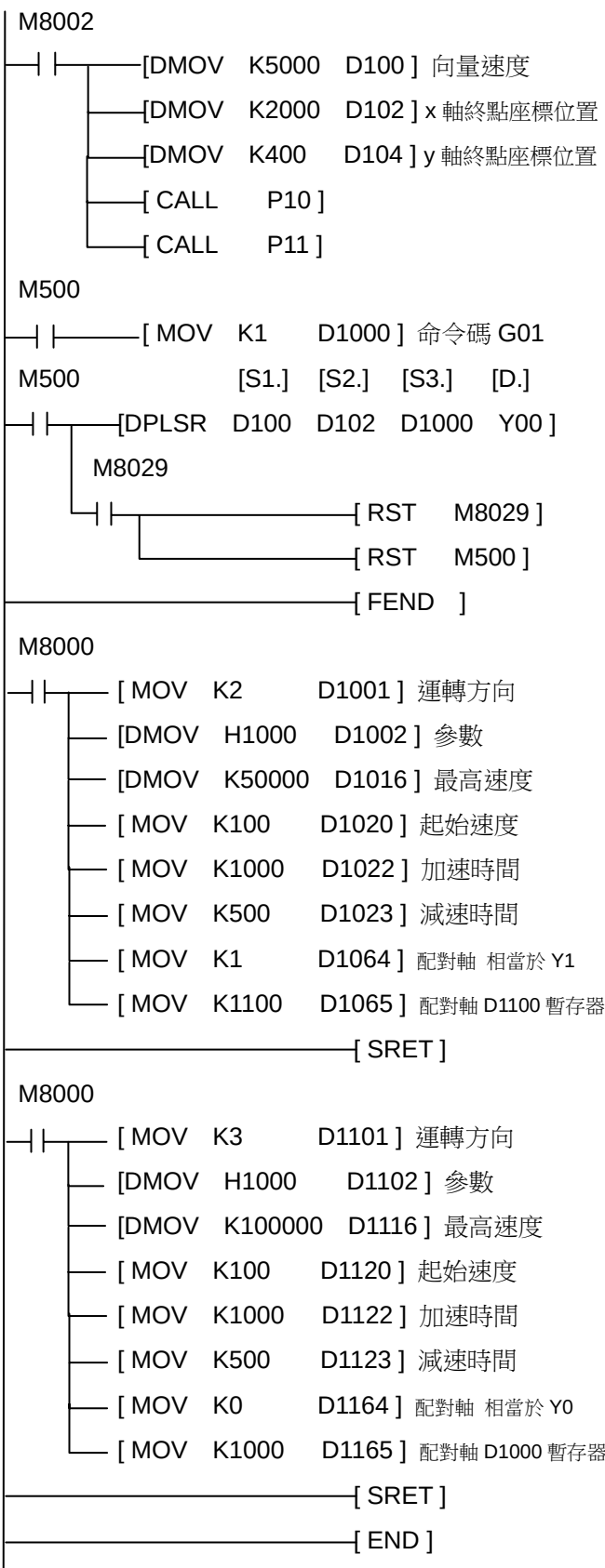
本公司保留變更機種規格之權利

力揚電機工業有限公司

電話: 886-4-25613700 傳直: 886-4-25613408

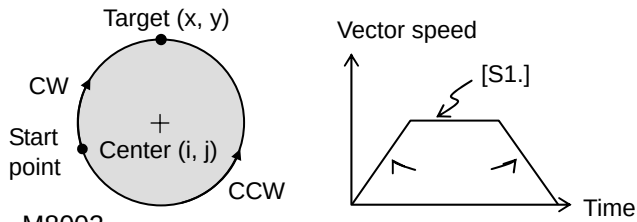
網址: <http://www.liyanplc.com>

電子郵件信箱: twliyan@ms16.hinet.net



***** 圓弧補間(G02, G03) *****

(I) 輸入終點絕對座標、圓心座標，CW 順時鐘方向(G02)



```

M8002
| | [DMOV K5000 D100] 向量速度
| | [DMOV K2000 D102] x 軸終點座標位置
| | [DMOV K400 D104] y 軸終點座標位置
| | [DMOV K500 D106] x 軸圓心座標位置
| | [DMOV K500 D108] y 軸圓心座標位置
| | [CALL P10]
| | [CALL P11]

M500
| | [MOV K2 D1000] 命令碼 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] 參數
[END ]
  
```

(II) 輸入終點絕對座標、圓心座標，CCW 逆時鐘方向 (G03)

```

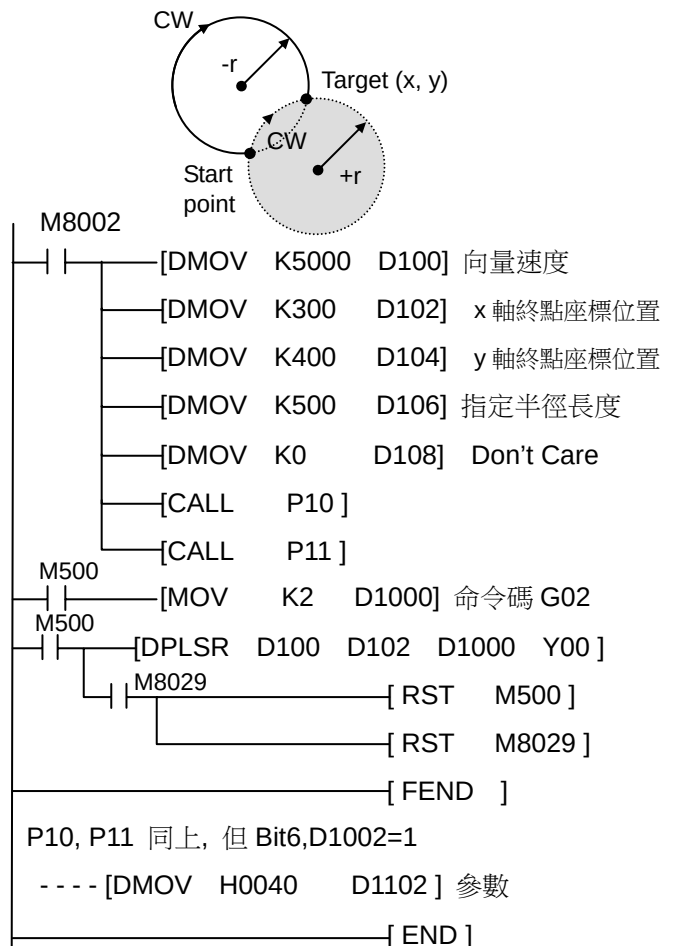
M8002
| | [DMOV K5000 D100] 向量速度
| | [DMOV K2000 D102] x 軸終點座標位置
| | [DMOV K400 D104] y 軸終點座標位置
| | [DMOV K500 D106] x 軸圓心座標位置
| | [DMOV K500 D108] y 軸圓心座標位置
| | [CALL P10]
| | [CALL P11]

M500
| | [MOV K3 D1000] 命令碼 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] 參數
[END ]
  
```

(III) 輸入終點絕對座標、半徑(r)長度，CW 順時鐘方向 G02

若 r 為正值，則為小圓路徑。若 r 為負值，則為大圓路徑。



(IV) 輸入終點絕對座標、半徑(r)長度，CCW 逆時鐘方向 G03

若 r 為正值，則為小圓路徑。若 r 為負值，則為大圓路徑。

