

MELSEC-L LD75P/LD75D 形位置決めユニット用サンプルラダー リファレンスマニュアル

《目次》

| | |
|----------------------------|----|
| リファレンスマニュアル改訂履歴 | 3 |
| 1 概要 | 4 |
| 2 通常のシステム構成で使用する場合 | 8 |
| 2.1 パラメータ設定 | 11 |
| 2.2 位置決めデータ設定 | 16 |
| 2.3 ブロック始動データ設定 | 18 |
| 2.4 原点復帰要求OFF | 21 |
| 2.5 外部指令機能有効設定 | 23 |
| 2.6 シーケンサレディ信号[Y0]ON | 24 |
| 2.7 位置決め始動番号設定 | 26 |
| 2.8 位置決め始動 | 31 |
| 2.9 MコードOFF | 34 |
| 2.10 JOG運転設定 | 35 |
| 2.11 インチング運転設定 | 36 |
| 2.12 JOG運転/インチング運転実行 | 37 |
| 2.13 手動パルサ運転 | 39 |
| 2.14 速度変更 | 41 |
| 2.15 オーバライド | 43 |
| 2.16 加減速時間変更 | 44 |
| 2.17 ステップ運転 | 46 |
| 2.18 スキップ | 48 |
| 2.19 ティーチング | 50 |
| 2.20 連続運転中断 | 52 |
| 2.21 目標位置変更 | 53 |
| 2.22 絶対位置復元 | 55 |
| 2.23 再始動 | 58 |
| 2.24 パラメータの初期化 | 60 |
| 2.25 フラッシュROM書込み | 62 |
| 2.26 エラーリセット | 64 |
| 2.27 停止 | 65 |

| | | |
|------|-------------------------|-----|
| 3 | ヘッドユニットに装着して使用する場合..... | 66 |
| 3.1 | パラメータ設定..... | 72 |
| 3.2 | 位置決めデータ設定..... | 79 |
| 3.3 | ブロック始動データ設定..... | 81 |
| 3.4 | 原点復帰要求OFF..... | 84 |
| 3.5 | 外部指令機能有効設定..... | 87 |
| 3.6 | シーケンサレディ信号[Y0]ON..... | 89 |
| 3.7 | 位置決め始動番号設定..... | 91 |
| 3.8 | 位置決め始動..... | 96 |
| 3.9 | MコードOFF..... | 98 |
| 3.10 | JOG運転設定..... | 99 |
| 3.11 | イン칭ン運転設定..... | 101 |
| 3.12 | JOG運転/イン칭ン運転実行..... | 102 |
| 3.13 | 手動パルサ運転..... | 104 |
| 3.14 | 速度変更..... | 106 |
| 3.15 | オーバライド..... | 108 |
| 3.16 | 加減速時間変更..... | 110 |
| 3.17 | ステップ運転..... | 112 |
| 3.18 | スキップ..... | 114 |
| 3.19 | 連続運転中断..... | 116 |
| 3.20 | 目標位置変更..... | 118 |
| 3.21 | 再始動..... | 121 |
| 3.22 | パラメータの初期化..... | 124 |
| 3.23 | フラッシュROM書込み..... | 126 |
| 3.24 | エラーリセット..... | 128 |
| 3.25 | 停止..... | 130 |

リファレンスマニュアル改訂履歴

| リファレンスマニュアル番号 | 改定日 | 改定内容 |
|---------------|------------|------|
| LDM-M005-A | 2011/04/30 | 新規作成 |

1 概要

サンプルラダー概要

本プログラムは、MELSEC-L LD75P/LD75D 形位置決めユニット LD75P4, LD75D4 を使用するシステムのサンプルラダーです。

サンプルラダー機能内容

本プログラムでは、以下の機能を実現します。

(1) 通常のシステム構成で使用する場合

| No. | プロジェクト名 | プログラム名 | 項 目 | 内 容 | バージョン |
|-----|-------------------------|----------|------------------|--|-------|
| 1 | LD-LD75_NML_ V100A_J | 01SetPRM | パラメータ設定 | 基本パラメータ, 原点復帰基本パラメータ, 速度・位置切換え制御(ABS)用パラメータの設定を行います。 | 1.00A |
| 2 | | 02SetPOS | 位置決めデータ設定 | 位置決めデータ設定を行います。 | 1.00A |
| 3 | | 03SetBlk | ブロック始動データ設定 | ブロック始動データ設定を行います。 | 1.00A |
| 4 | | 04OffBas | 原点復帰要求 OFF | 軸 1 の原点復帰要求を OFF します。 | 1.00A |
| 5 | | 05SetOut | 外部指令機能有効設定 | 外部指令機能の有効/無効設定を行います。 | 1.00A |
| 6 | | 06OnRdy | シーケンサレディ信号[Y0]ON | シーケンサレディ信号[Y0]の ON を行います。 | 1.00A |
| 7 | | 07SetNum | 位置決め始動番号設定 | 位置決め始動番号の設定を行います。 | 1.00A |
| 8 | | 08StaPOS | 位置決め始動 | 軸 1 の位置決め始動を行います。 | 1.00A |
| 9 | | 09MCode | M コード OFF | M コード OFF 要求の設定を行います。 | 1.00A |
| 10 | | 10SetJOG | JOG 運転設定 | 軸 1 の JOG 運転設定を行います。 | 1.00A |
| 11 | | 11SetINT | イン칭ンク運転設定 | 軸 1 のイン칭ンク運転設定を行います。 | 1.00A |
| 12 | | 12RunJOG | JOG 運転/イン칭ンク運転実行 | 軸 1 の JOG 運転/イン칭ンク運転を行います。 | 1.00A |
| 13 | | 13RunMPG | 手動パルサ運転 | 軸 1 の手動パルサ運転を行います。 | 1.00A |
| 14 | | 14ChgSpd | 速度変更 | 軸 1 の速度変更を行います。 | 1.00A |
| 15 | | 15OvrRid | オーバーライド | 軸 1 のオーバーライド値の設定を行います。 | 1.00A |
| 16 | | 16ChgTim | 加減速時間変更 | 軸 1 の加減速時間の変更を行います。 | 1.00A |

| No. | プロジェクト名 | プログラム名 | 項 目 | 内 容 | バージョン |
|-----|---------|----------|---------------|---------------------------------|-------|
| 17 | | 17RunStp | ステップ運転 | 軸 1 のステップ運転を行います。 | 1.00A |
| 18 | | 18RunSkp | スキップ | スキップ運転を行います。 | 1.00A |
| 19 | | 19Teach | ティーチング | ティーチングを実行します。 | 1.00A |
| 20 | | 20StpCon | 連続運転中断 | 軸 1 の連続運転の中断要求を行います。 | 1.00A |
| 21 | | 21ChgPOS | 目標位置変更 | 軸 1 の目標位置変更を行います。 | 1.00A |
| 22 | | 22Abrst | 絶対位置復元 | 軸 1 の絶対位置復元処理を行います。 | 1.00A |
| 23 | | 23Restat | 再始動 | 軸 1 の再始動を行います。 | 1.00A |
| 24 | | 24IniPRM | パラメータの初期化 | パラメータの初期化を行います。 | 1.00A |
| 25 | | 25WrtROM | フラッシュ ROM 書込み | フラッシュ ROM へ書込みを行います。 | 1.00A |
| 26 | | 26RstErr | エラーリセット | 軸 1 のエラーコード読み出しと, エラーリセットを行います。 | 1.00A |
| 27 | | 27Stop | 停止 | 軸 1 の軸停止を行います。 | 1.00A |

(2) ヘッドユニットに接続して使用する場合

| No. | プロジェクト名 | プログラム名 | 項 目 | 内 容 | バージョン |
|-----|-------------------------|----------|------------------|--|-------|
| 1 | LD-LD75_IEF_V 100A_J | 01SetPRM | パラメータ設定 | 基本パラメータ, 原点復帰パラメータ, 速度・位置切換え制御(ABS)用パラメータの設定を行います。 | 1.00A |
| 2 | | 02SetPOS | 位置決めデータ設定 | 位置決めデータの設定を行います。 | 1.00A |
| 3 | | 03SetBlk | ブロック始動データ設定 | ブロック始動データの設定を行います。 | 1.00A |
| 4 | | 04OffBas | 原点復帰要求 OFF | 軸 1 の原点復帰要求を OFF します。 | 1.00A |
| 5 | | 05SetOut | 外部指令機能有効設定 | 外部指令機能の有効/無効設定を行います。 | 1.00A |
| 6 | | 06OnRdy | シーケンサレディ信号[Y0]ON | シーケンサレディ信号[Y0]の ON を行います。 | 1.00A |
| 7 | | 07SetNum | 位置決め始動番号設定 | 位置決め始動番号の設定を行います。 | 1.00A |
| 8 | | 08StaPOS | 位置決め始動 | 軸 1 の位置決め始動を行います。 | 1.00A |
| 9 | | 09MCode | M コード OFF | M コード OFF 要求の設定を行います。 | 1.00A |
| 10 | | 10SetJOG | JOG 運転設定 | 軸 1 の JOG 運転設定を行います。 | 1.00A |
| 11 | | 11SetINT | イン칭ング運転設定 | 軸 1 のイン칭ング運転設定を行います。 | 1.00A |
| 12 | | 12RunJOG | JOG 運転/イン칭ング運転実行 | 軸 1 の JOG 運転/イン칭ング運転を行います。 | 1.00A |
| 13 | | 13RunMPG | 手動パルス運転 | 軸 1 の手動パルス運転を行います。 | 1.00A |
| 14 | | 14ChgSpd | 速度変更 | 軸 1 の速度変更を行います。 | 1.00A |
| 15 | | 15OvrRid | オーバライド | 軸 1 のオーバライド値の設定を行います。 | 1.00A |
| 16 | | 16ChgTim | 加減速時間変更 | 軸 1 の加減速時間の変更を行います。 | 1.00A |
| 17 | | 17RunStp | ステップ運転 | 軸 1 のステップ運転を行います。 | 1.00A |
| 18 | | 18RunSkp | スキップ | スキップ運転を行います。 | 1.00A |
| 19 | | 19StpCon | 連続運転中断 | 軸 1 の連続運転の中断要求を行います。 | 1.00A |
| 20 | | 20ChgPOS | 目標位置変更 | 軸 1 の目標位置変更を行います。 | 1.00A |
| 21 | | 21Restat | 再始動 | 軸 1 の再始動を行います。 | 1.00A |
| 22 | | 22IniPRM | パラメータの初期化 | パラメータの初期化を行います。 | 1.00A |

| No. | プロジェクト名 | プログラム名 | 項 目 | 内 容 | バージョン |
|-----|---------|----------|---------------|--------------------------------|-------|
| 23 | | 23WrtROM | フラッシュ ROM 書込み | フラッシュ ROM へ書込みを行います。 | 1.00A |
| 24 | | 24RstErr | エラーリセット | 軸 1 のエラーコード読み出しと、エラーリセットを行います。 | 1.00A |
| 25 | | 25Stop | 停止 | 軸 1 の軸停止を行います。 | 1.00A |

関連マニュアル

MELSEC-L LD75P/LD75D 形位置決めユニット ユーザーズマニュアル

MELSEC-Q CC-Link IE フィールドネットワークマスタ・ローカルユニットユーザーズマニュアル

MELSEC-L CC-Link IE フィールドネットワークマスタ・ローカルユニットユーザーズマニュアル

MELSEC-L CC-Link IE フィールドネットワークヘッドユニットユーザーズマニュアル

お願い

本マニュアルはサンプルラダーの機能を説明した資料です。ユニットやシーケンサの使用上の制限事項、組み合わせによる制限事項などについては記載されていません。ご使用にあたりましては、必ず対象製品のユーザーズマニュアルをお読みいただきますようお願い申し上げます。

サンプルラダーの詳細仕様や動作タイミングは、MELSEC-L LD75P/LD75D 形位置決めユニット ユーザーズマニュアルを参照ください。また、本マニュアルに記載されているサンプルラダーと MELSEC-L LD75P/LD75D 形位置決めユニット ユーザーズマニュアルに記載されているサンプルラダーは、作成時期の違いにより記載内容が異なる場合があります。

2 通常のシステム構成で使用する場合

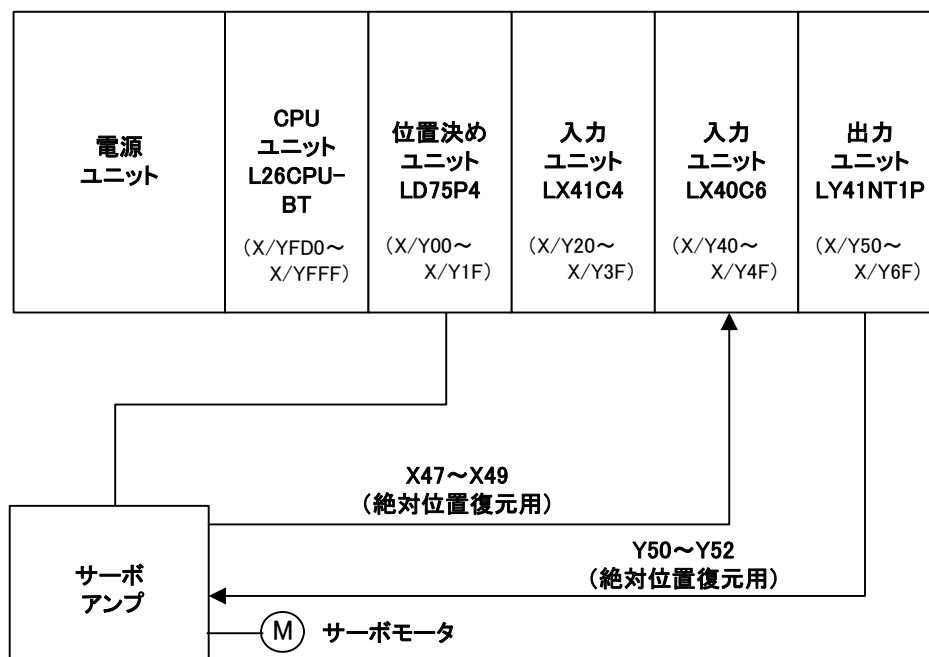
対象機器

本サンプルラダーの対象機器を以下に示します。

| 機種 | 内容 | | |
|-------------|--|------|-------------------|
| 位置決めユニット | LD75P4, LD75D4 | | |
| CPU ユニット | | | |
| | シリーズ | モデル | |
| | MELSEC-L シリーズ | LCPU | |
| 入力ユニット | MELSEC-L シリーズ 入力ユニット | | |
| 出力ユニット | MELSEC-L シリーズ 出力ユニット | | |
| エンジニアリングツール | GX Works2 | | |
| | シリーズ | 言語 | 対応しているソフトウェアバージョン |
| | MELSEC-L シリーズ | 日本語 | Version1.20W 以降 |
| | | | |
| | GX Developer ※1 | | |
| | シリーズ | 言語 | 対応しているソフトウェアバージョン |
| | MELSEC-L シリーズ | 日本語 | Version8.94Y 以降 |
| | ※1 インテリジェント機能ユニットのパラメータは、GX Configurator を使用して設定して下さい。 | | |

システム構成

本サンプルラダーで使用するシステム構成を以下に示します。



サンプラダー使用前提条件

■位置決めデータの設定

本プログラムで使用する位置決めユニット LD75 の設定を説明します。

(1) 位置決めデータ設定

1) 軸 1 位置決めデータ画面を表示し、下記のように設定します。

プロジェクトウィンドウ ⇒ [インテリジェント機能ユニット] ⇒ ユニット形名 ⇒ [軸 1 位置決めデータ]

| No. | 運転パターン | 制御方式 | 加速時間No. | 減速時間No. | 位置決めアドレス | 円弧アドレス | 指令速度 | ドwellタイム | Mコード |
|-----|--------------------|-------------|---------|---------|--------------|---------|---------------|----------|------|
| 1 | 1:連続 <位置決めコメント> | 02h:INC 直線1 | 01000 | 01000 | 200000 pulse | 0 pulse | 10000 pulse/s | 0 ms | 0 |
| 2 | 1:連続 <位置決めコメント> | 01h:ABS 直線1 | 01000 | 01000 | 100000 pulse | 0 pulse | 5000 pulse/s | 0 ms | 0 |
| 3 | <位置決めコメント> | | | | | | | | |
| 4 | <位置決めコメント> | | | | | | | | |
| 5 | 1:連続 <位置決めコメント> | 04h:正転 速度1 | 01000 | 01000 | 0 pulse | 0 pulse | 20000 pulse/s | 0 ms | 0 |
| 6 | <位置決めコメント> | | | | | | | | |
| 7 | <位置決めコメント> | | | | | | | | |
| 8 | <位置決めコメント> | | | | | | | | |
| 9 | <位置決めコメント> | | | | | | | | |
| 10 | 1:連続 <位置決めコメント> | 05h:逆転 速度1 | 01000 | 01000 | 0 pulse | 0 pulse | 3000 pulse/s | 0 ms | 0 |
| 11 | <位置決めコメント> | | | | | | | | |
| 12 | <位置決めコメント> | | | | | | | | |
| 13 | <位置決めコメント> | | | | | | | | |
| 14 | <位置決めコメント> | | | | | | | | |
| 15 | 0:終了 <位置決めコメント> | 03h:定寸送り1 | 01000 | 01000 | 250000 pulse | 0 pulse | 8000 pulse/s | 0 ms | 0 |
| 16 | <位置決めコメント> | | | | | | | | |
| 17 | <位置決めコメント> | | | | | | | | |

表 2-1 軸 1 位置決めデータ

| No. | 運転パターン | 制御方式 | 加速時間 No. | 減速時間 No. | 位置決めアドレス | 指令速度 |
|-----|--------|--------------|----------|----------|--------------|---------------|
| 1 | 1:連続 | 02h:INC 直線 1 | 0:1000 | 0:1000 | 200000 pulse | 10000 pulse/s |
| 2 | 1:連続 | 01h:ABS 直線 1 | 0:1000 | 0:1000 | 100000 pulse | 5000 pulse/s |
| 5 | 1:連続 | 04h:正転 速度 1 | 0:1000 | 0:1000 | | 20000 pulse/s |
| 10 | 1:連続 | 05h:逆転 速度 1 | 0:1000 | 0:1000 | | 3000 pulse/s |
| 15 | 0:終了 | 03h:定寸送り 1 | 0:1000 | 0:1000 | 250000 pulse | 8000 pulse/s |

2.1 パラメータ設定

機能概要

基本パラメータ, 原点復帰基本パラメータ, 速度・位置切換え制御(ABS)用パラメータの設定を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(01SetPRM)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

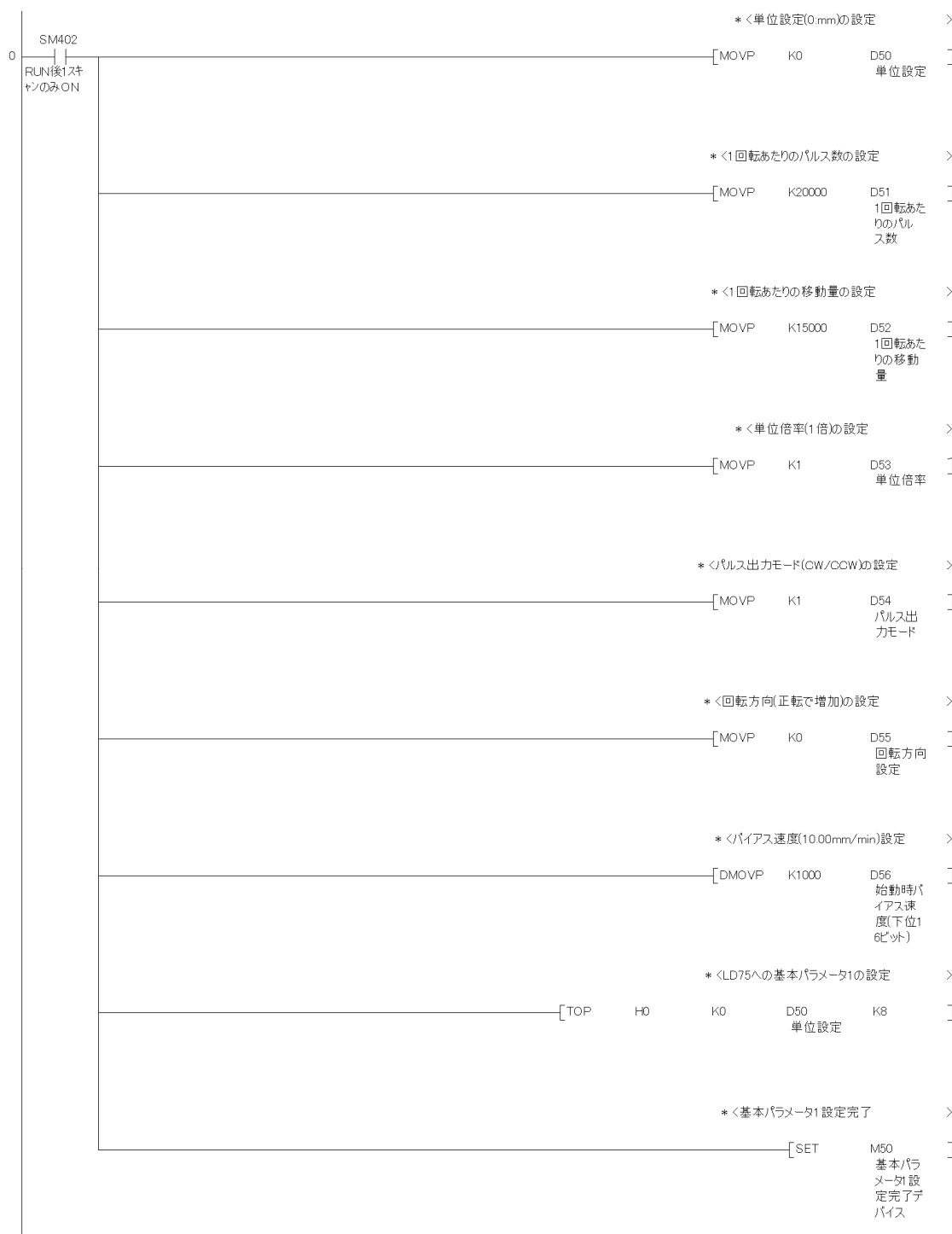
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|----------------------|-----------------------------|
| 1 | SM402 | ビット | データ設定処理起動トリガ | RUN 後 1 スキャンのみ ON します。 |
| 2 | X4D | ビット | 速・位切換(ABS)用設定指令 | - |
| 3 | D50 | ワード | 単位設定 | 単位設定を設定します。 |
| 4 | D51 | ワード | 1 回転あたりのパルス数 | 1 回転あたりのパルス数を設定します。 |
| 5 | D52 | ワード | 1 回転あたりの移動量 | 1 回転あたりの移動量を設定します。 |
| 6 | D53 | ワード | 単位倍率 | 単位倍率を設定します。 |
| 7 | D54 | ワード | パルス出力モード | パルス出力モードを設定します |
| 8 | D55 | ワード | 回転方向設定 | 回転方向を設定します。 |
| 9 | D56 | ワード | 始動時バイアス速度(下位 16 ビット) | 始動時バイアス速度を設定します。 |
| 10 | D57 | ワード | 始動時バイアス速度(上位 16 ビット) | |
| 11 | D200 | ワード | 原点復帰方式 | 軸 1 の原点復帰方式を設定します。 |
| 12 | D201 | ワード | 原点復帰方向 | 軸 1 の原点復帰方向を設定します。 |
| 13 | D202 | ワード | 原点アドレス(下位 16 ビット) | 軸 1 の原点アドレスを設定します。 |
| 14 | D203 | ワード | 原点アドレス(上位 16 ビット) | |
| 15 | D204 | ワード | 原点復帰速度(下位 16 ビット) | 軸 1 の原点復帰速度を設定します。 |
| 16 | D205 | ワード | 原点復帰速度(上位 16 ビット) | |
| 17 | D206 | ワード | クリープ速度(下位 16 ビット) | 軸 1 のクリープ速度を設定します。 |
| 18 | D207 | ワード | クリープ速度(上位 16 ビット) | |
| 19 | D208 | ワード | 原点復帰リトライ | 軸 1 の原点復帰リトライの許可/不許可を設定します。 |
| 20 | M50 | ビット | 基本パラメータ 1 設定完了デバイス | - |
| 21 | M51 | ビット | 原点復帰基本パラメータ設定完了デバイス | - |

バージョンアップ履歴

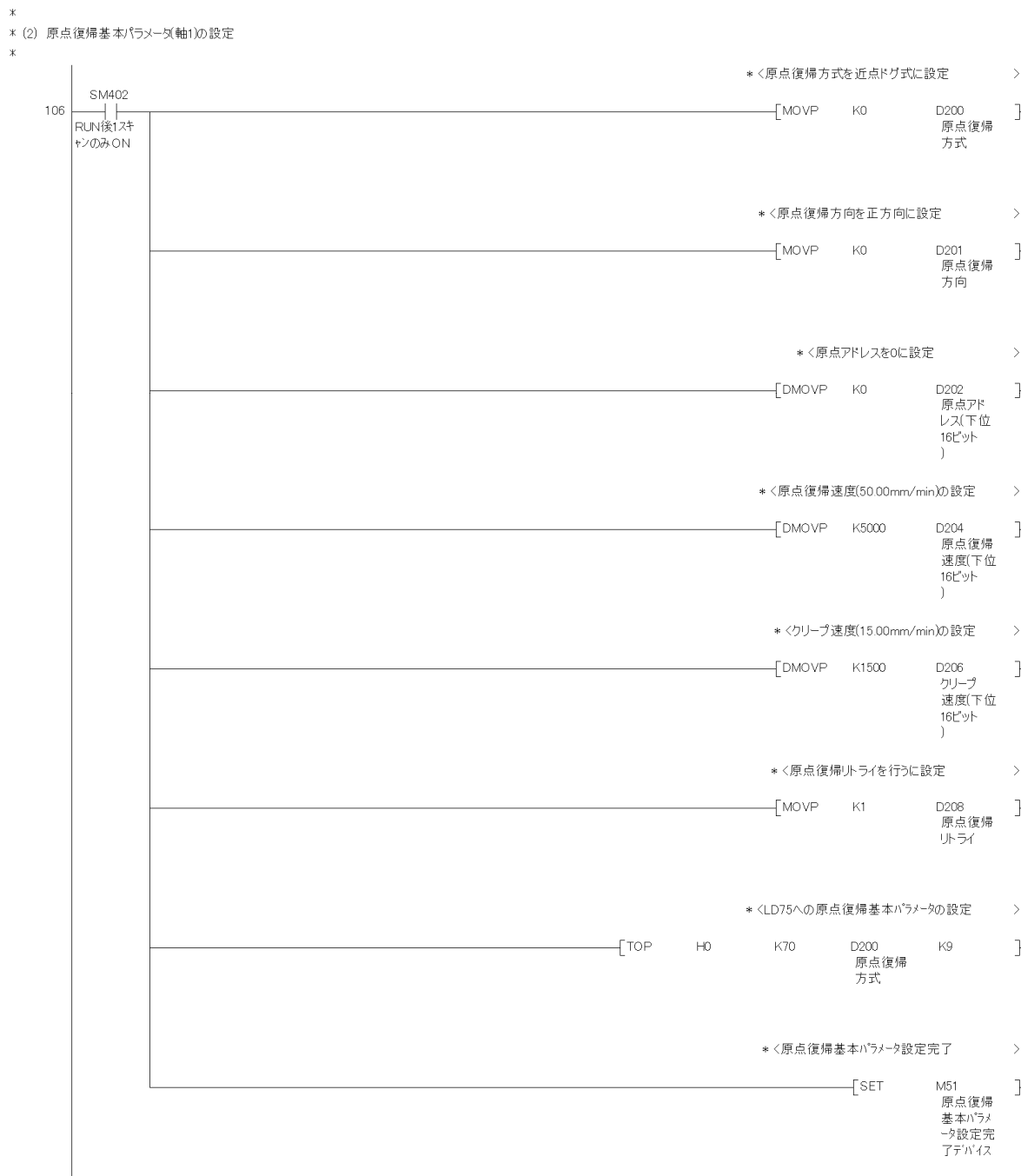
| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

* サンプルラダー名称: SetPRM
 * 機能: パラメータ設定プログラム
 * バージョン: Ver.1.00A
 *
 * (1) 基本パラメータ1(軸1)の設定
 *

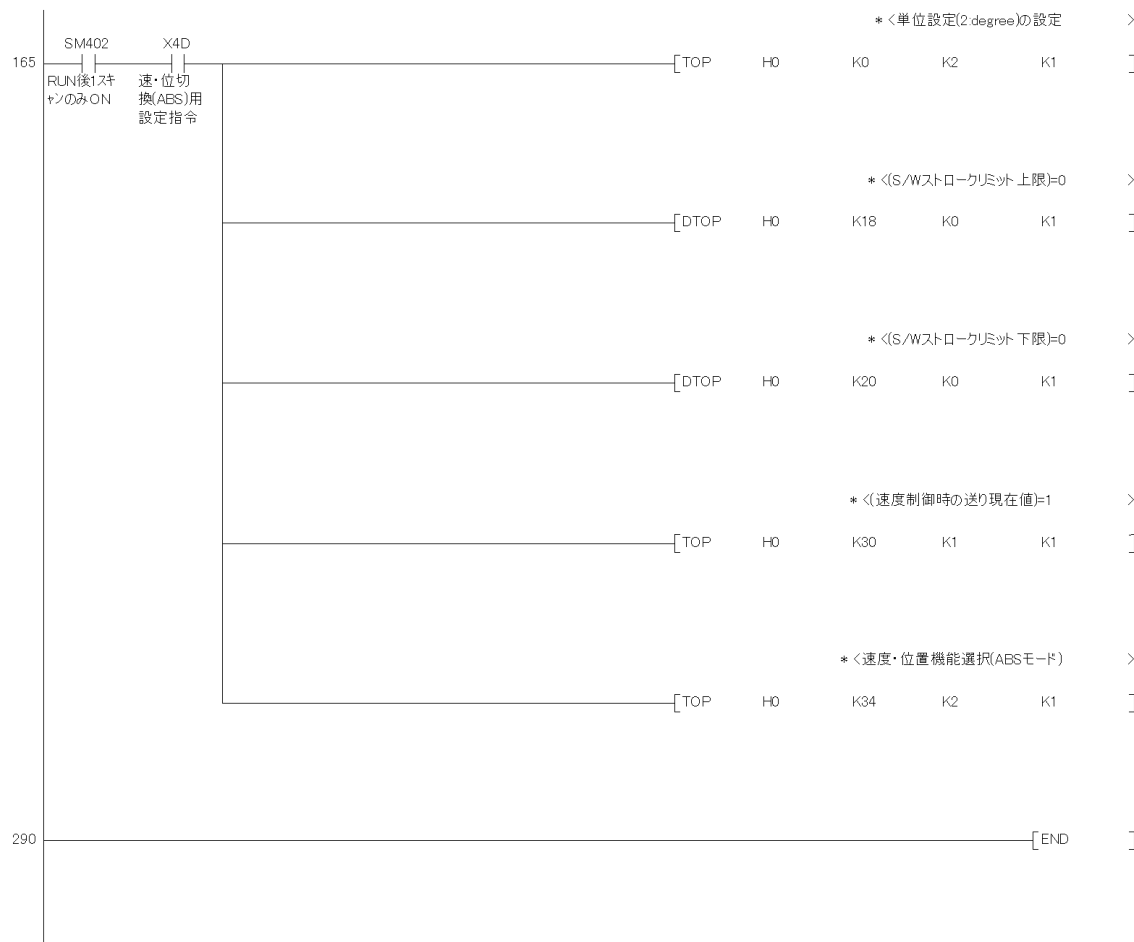


続きは、次ページを参照して下さい。



続きは、次ページを参照して下さい。

- * (3) 速度・位置切換制御(ABSモード)用パラメータの設定
- * <軸1の場合>
- * (速度・位置切換制御(ABSモード)を実行しない場合は不要)
- * <X4Dは立上げ前にON>
- *



2.2 位置決めデータ設定

機能概要

位置決めデータ設定を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(02SetPOS)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

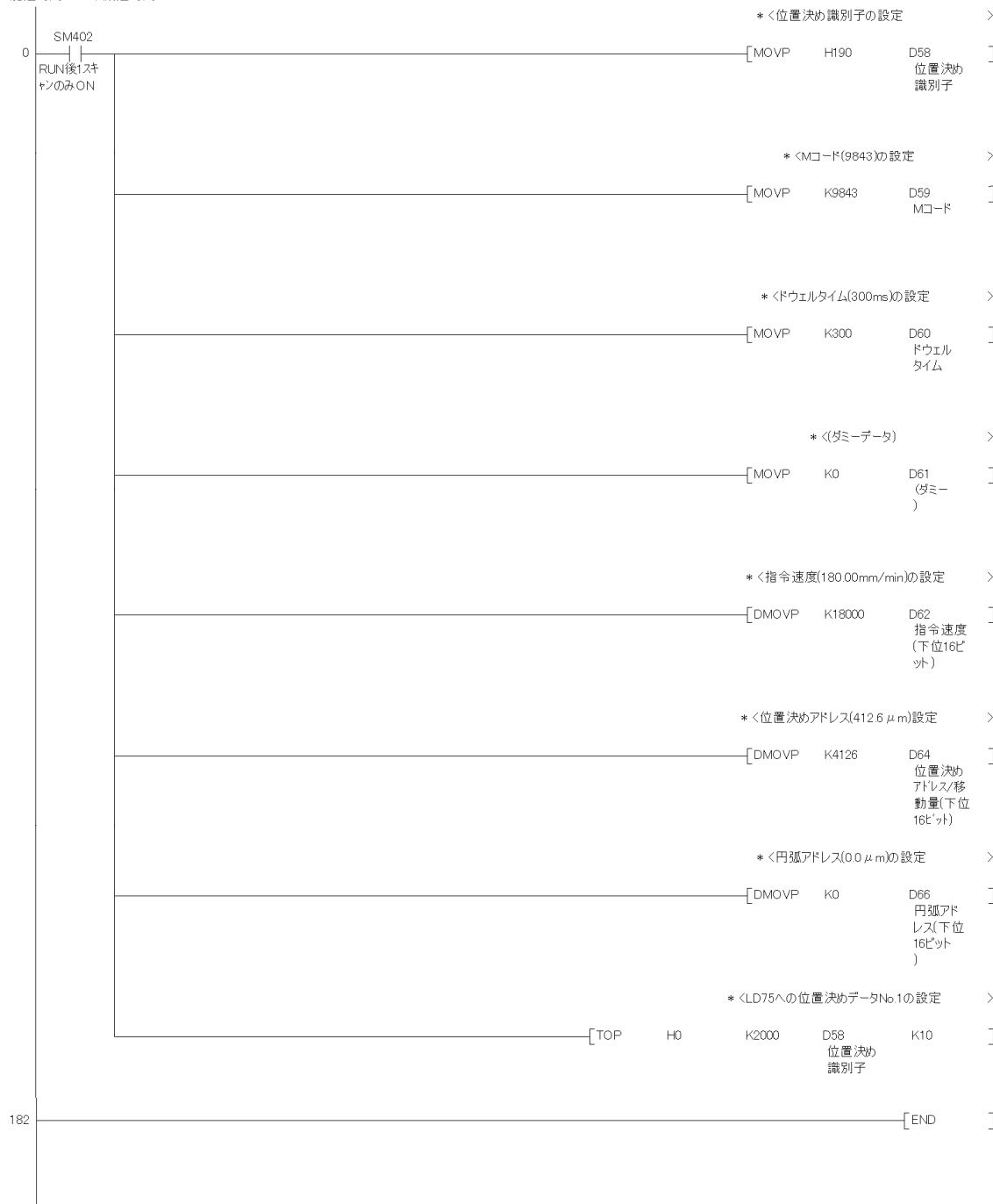
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-------------------------|-------------------|
| 1 | SM402 | ビット | 位置決めデータ設定トリガ | RUN 後 1 スキャンのみ ON |
| 2 | D58 | ワード | 位置決め識別子 | 位置決め識別子を設定します。 |
| 3 | D59 | ワード | M コード | M コードを設定します。 |
| 4 | D60 | ワード | ドウェルタイム | ドウェルタイムを設定します。 |
| 5 | D61 | ワード | (ダミー) | - |
| 6 | D62 | ワード | 指令速度(下位 16 ビット) | 指令速度を設定します。 |
| 7 | D63 | ワード | 指令速度(上位 16 ビット) | |
| 8 | D64 | ワード | 位置決めアドレス/移動量(下位 16 ビット) | 位置決めアドレスを設定します。 |
| 9 | D65 | ワード | 位置決めアドレス/移動量(上位 16 ビット) | |
| 10 | D66 | ワード | 円弧アドレス(下位 16 ビット) | 円弧アドレスを設定します。 |
| 11 | D67 | ワード | 円弧アドレス(上位 16 ビット) | |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

* サンプルラダー名称: SetPos
 * 機能: 位置決めデータ設定プログラム
 * バージョン: Ver.1.00A
 *
 * (位置決めデータNo.1<軸1>の場合)
 * <位置決め識別子>
 * 運転パターン: 位置決め終了
 * 制御方式: 1軸の直線制御(ABS)
 * 加速時間No.: 1, 減速時間No.: 2



2.3 ブロック始動データ設定

機能概要

ブロック始動データ設定を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(03SetBlk)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|---------------------|-------------------------|
| 1 | SM402 | ビット | ブロック始動データ設定トリガ | RUN 後 1 スキャンのみ ON |
| 2 | D68 | ワード | 1 ポイント目(形態, 始動 No.) | 続行, 始動データ No.1 を設定します。 |
| 3 | D69 | ワード | 2 ポイント目(形態, 始動 No.) | 続行, 始動データ No.2 を設定します。 |
| 4 | D70 | ワード | 3 ポイント目(形態, 始動 No.) | 続行, 始動データ No.5 を設定します。 |
| 5 | D71 | ワード | 4 ポイント目(形態, 始動 No.) | 続行, 始動データ No.10 を設定します。 |
| 6 | D72 | ワード | 5 ポイント目(形態, 始動 No.) | 終了, 始動データ No.15 を設定します。 |
| 7 | D73 | ワード | 1 ポイント目(特殊始動命令) | 特殊始動命令(1 ポイント目)を設定します。 |
| 8 | D74 | ワード | 2 ポイント目(特殊始動命令) | 特殊始動命令(2 ポイント目)を設定します。 |
| 9 | D75 | ワード | 3 ポイント目(特殊始動命令) | 特殊始動命令(3 ポイント目)を設定します。 |
| 10 | D76 | ワード | 4 ポイント目(特殊始動命令) | 特殊始動命令(4 ポイント目)を設定します。 |
| 11 | D77 | ワード | 5 ポイント目(特殊始動命令) | 特殊始動命令(5 ポイント目)を設定します。 |

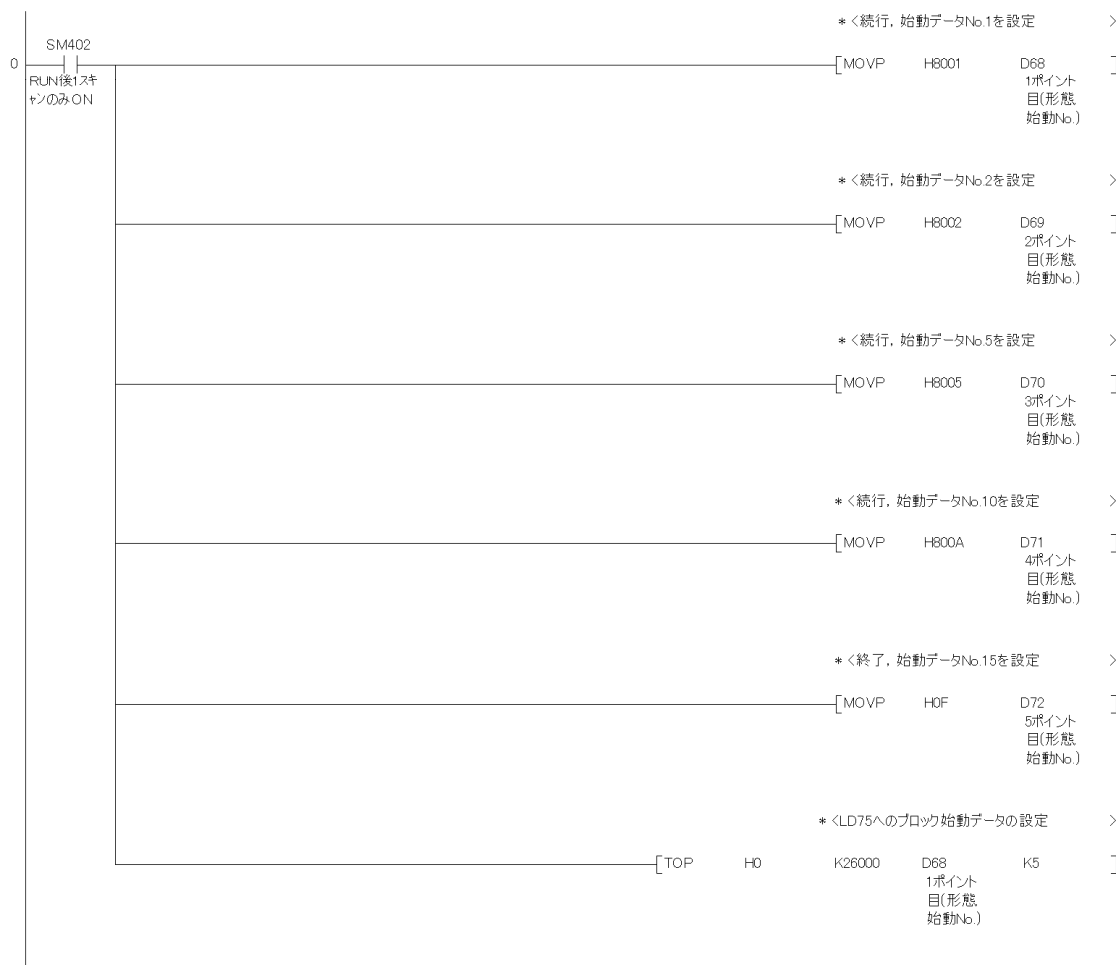
バージョンアップ履歴

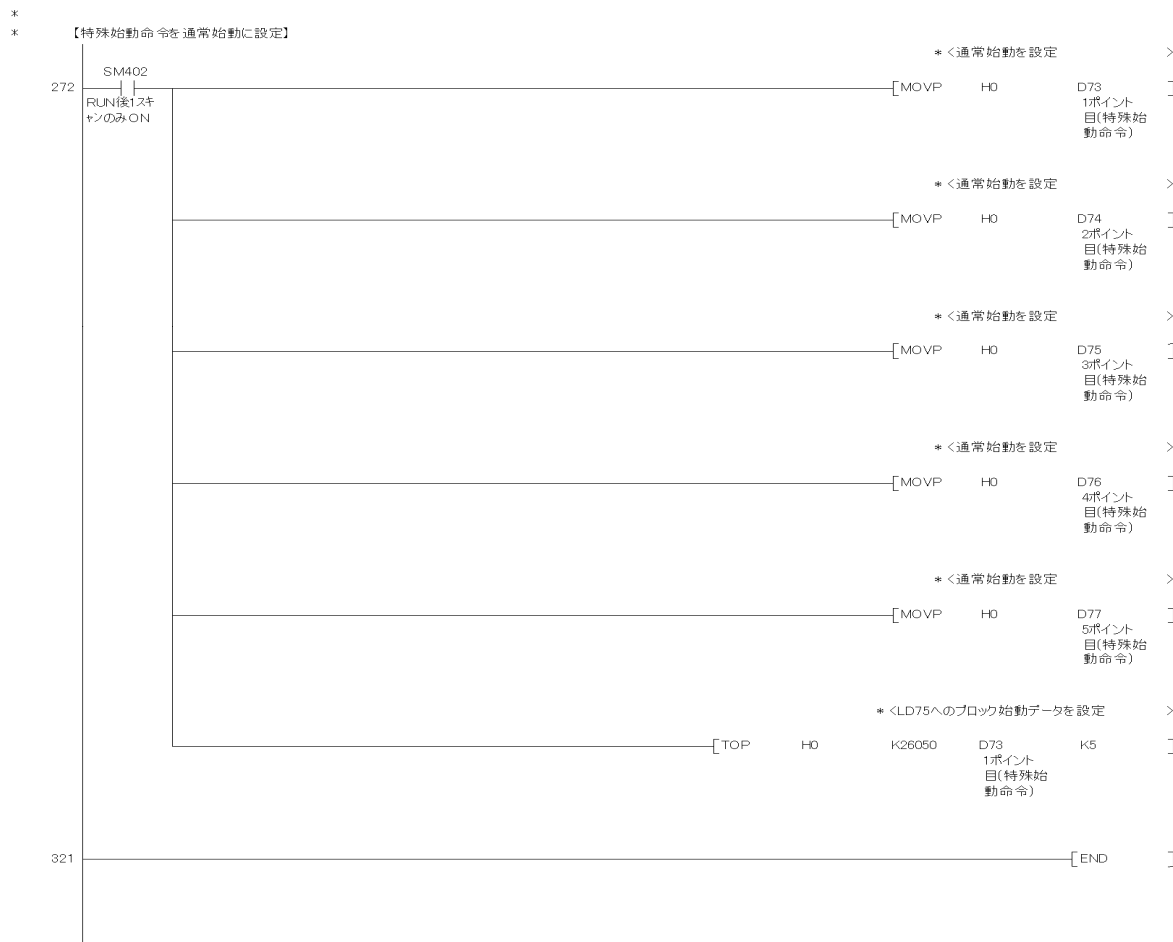
| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

```

*
*  始動ブロックのブロック始動データ(軸1)
*  1～5ポイント 目までの設定の場合
*  (条件)
*
*  形態：1～4ポイント 目は続行,5ポイント目は終了
*  特殊始動命令：1～5ポイント 目まですべて通常始動
*  <位置決めデータはあらかじめ設定済みとする>
*

```

*
*



2.4 原点復帰要求OFF

機能概要

軸 1 の原点復帰要求を OFF します。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(04OffBas)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

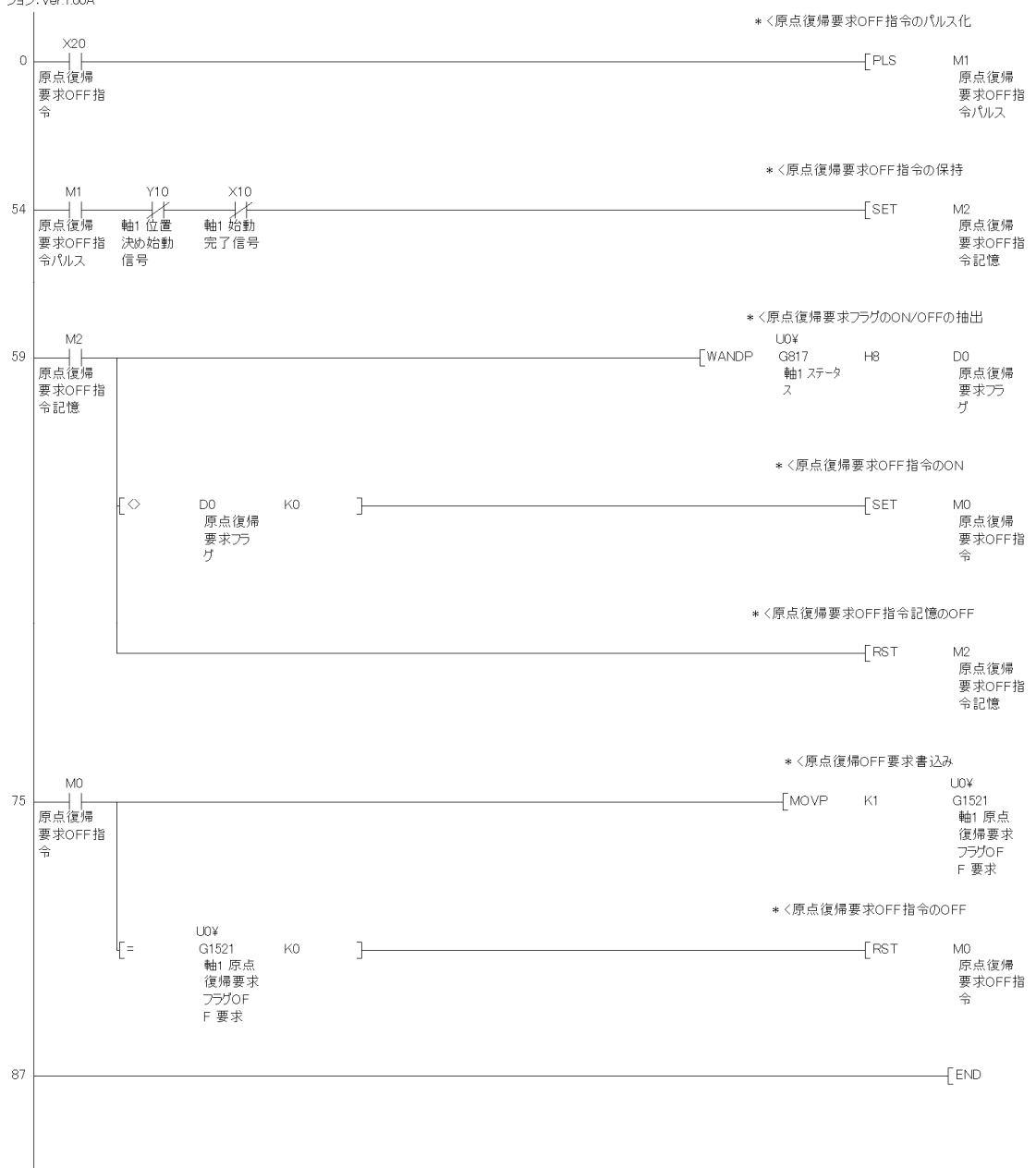
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|------------------|----------------------|
| 1 | X10 | ビット | 軸 1 始動完了信号 | - |
| 2 | X20 | ビット | 原点復帰要求 OFF 指令 | - |
| 3 | Y10 | ビット | 軸 1 位置決め始動信号 | - |
| 4 | M0 | ビット | 原点復帰要求 OFF 指令 | - |
| 5 | M1 | ビット | 原点復帰要求 OFF 指令パルス | - |
| 6 | M2 | ビット | 原点復帰要求 OFF 指令記憶 | 原点復帰要求 OFF 指令を格納します。 |
| 7 | D0 | ワード | 原点復帰要求フラグ | - |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

* サンプルラダー名称:OffBas
 * 機能:原点復帰要求OFFプログラム
 * バージョン:Ver.1.00A



2.5 外部指令機能有効設定

機能概要

外部指令機能の有効/無効設定を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(05SetOut)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

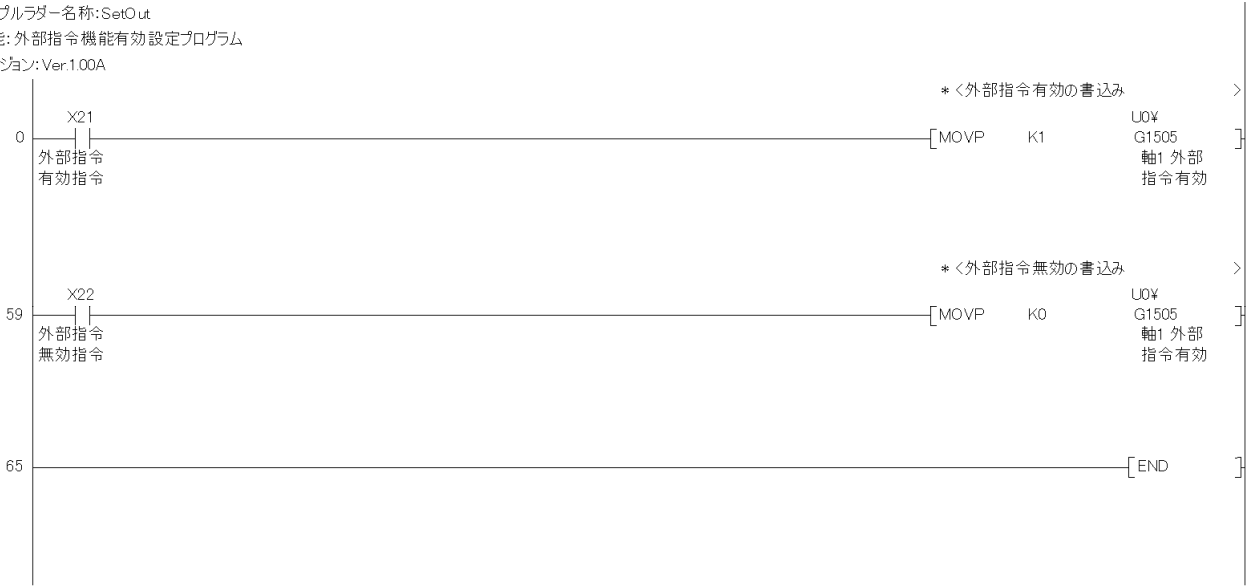
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|----------|-----|
| 1 | X21 | ビット | 外部指令有効指令 | - |
| 2 | X22 | ビット | 外部指令無効指令 | - |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

* サンプルラダー名称: SetOut
* 機能: 外部指令機能有効設定プログラム
* バージョン: Ver.1.00A



2.6 シーケンサレディ信号[Y0]ON

機能概要

シーケンサレディ信号[Y0]の ON を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(06OnRdy)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

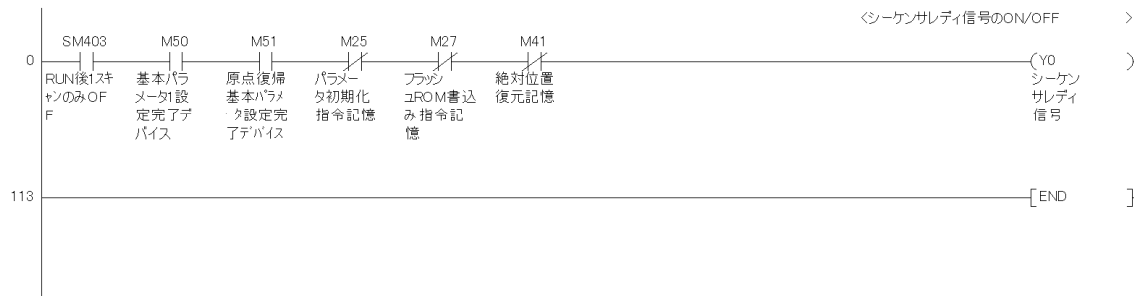
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-------------------------|--------------------|
| 1 | SM403 | ビット | シーケンサレディ信号[Y0]ON トリガ | RUN 後 1 スキャンのみ OFF |
| 2 | Y0 | ビット | シーケンサレディ信号 | - |
| 3 | M25 | ビット | パラメータ初期化指令記憶 | - |
| 4 | M27 | ビット | フラッシュ ROM 書込み指令記憶 | - |
| 5 | M41 | ビット | 絶対位置復元記憶 | - |
| 6 | M50 | ビット | 基本パラメータ 1 設定完了デバイス | - |
| 7 | M51 | ビット | 原点復帰基本パラメータ設定完了デバイス | - |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

* サンプルラダー名称: OnRdy
 * 機能: シーケンサレディ信号[Y0]ONプログラム
 * バージョン: Ver.1.00A
 *
 * (M50の接点は同期モードの場合は不要。)
 *



2.7 位置決め始動番号設定

機能概要

位置決め始動番号の設定を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(07SetNum)

使用デバイス

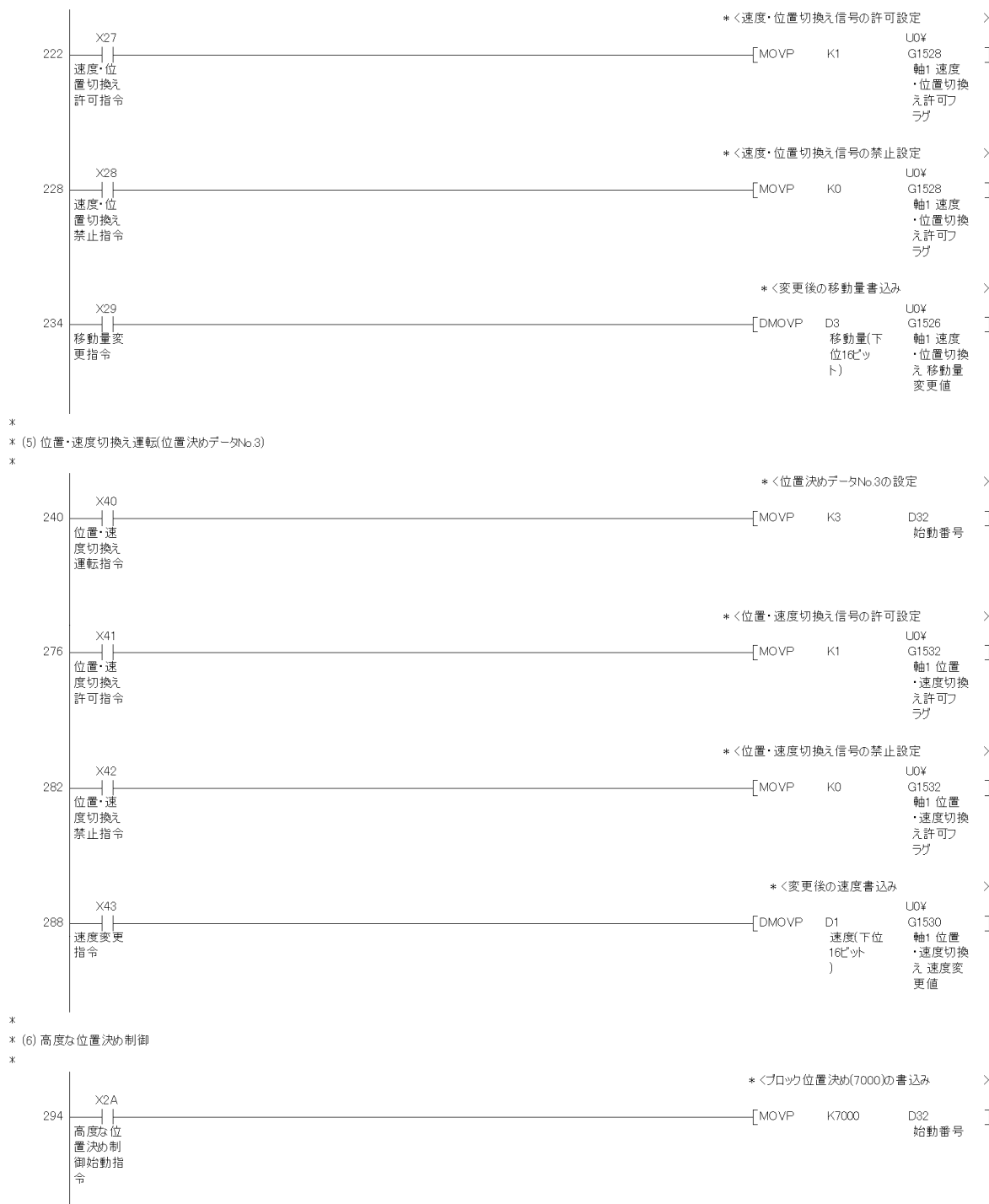
本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|----------------|---------------------------|
| 1 | X23 | ビット | 機械原点復帰指令 | - |
| 2 | X24 | ビット | 高速原点復帰指令 | - |
| 3 | X25 | ビット | 位置決め始動指令 | - |
| 4 | X26 | ビット | 速度・位置切換え運転指令 | - |
| 5 | X27 | ビット | 速度・位置切換え許可指令 | - |
| 6 | X28 | ビット | 速度・位置切換え禁止指令 | - |
| 7 | X29 | ビット | 移動量変更指令 | - |
| 8 | X2A | ビット | 高度な位置決め制御始動指令 | - |
| 9 | X40 | ビット | 位置・速度切換え運転指令 | - |
| 10 | X41 | ビット | 位置・速度切換え許可指令 | - |
| 11 | X42 | ビット | 位置・速度切換え禁止指令 | - |
| 12 | X43 | ビット | 速度変更指令 | - |
| 13 | M3 | ビット | 高速原点復帰指令 | - |
| 14 | M4 | ビット | 高速原点復帰指令記憶 | - |
| 15 | M6 | ビット | 位置決め始動指令記憶 | - |
| 16 | D0 | ワード | 原点復帰要求フラグ | 原点復帰要求フラグの ON/OFF を抽出します。 |
| 17 | D1 | ワード | 速度(下位 16 ビット) | 速度を格納します。 |
| 18 | D2 | ワード | 速度(上位 16 ビット) | |
| 19 | D3 | ワード | 移動量(下位 16 ビット) | 移動量設定値を格納します。 |
| 20 | D4 | ワード | 移動量(上位 16 ビット) | |
| 21 | D32 | ワード | 始動番号 | 位置決め始動番号を格納します。 |

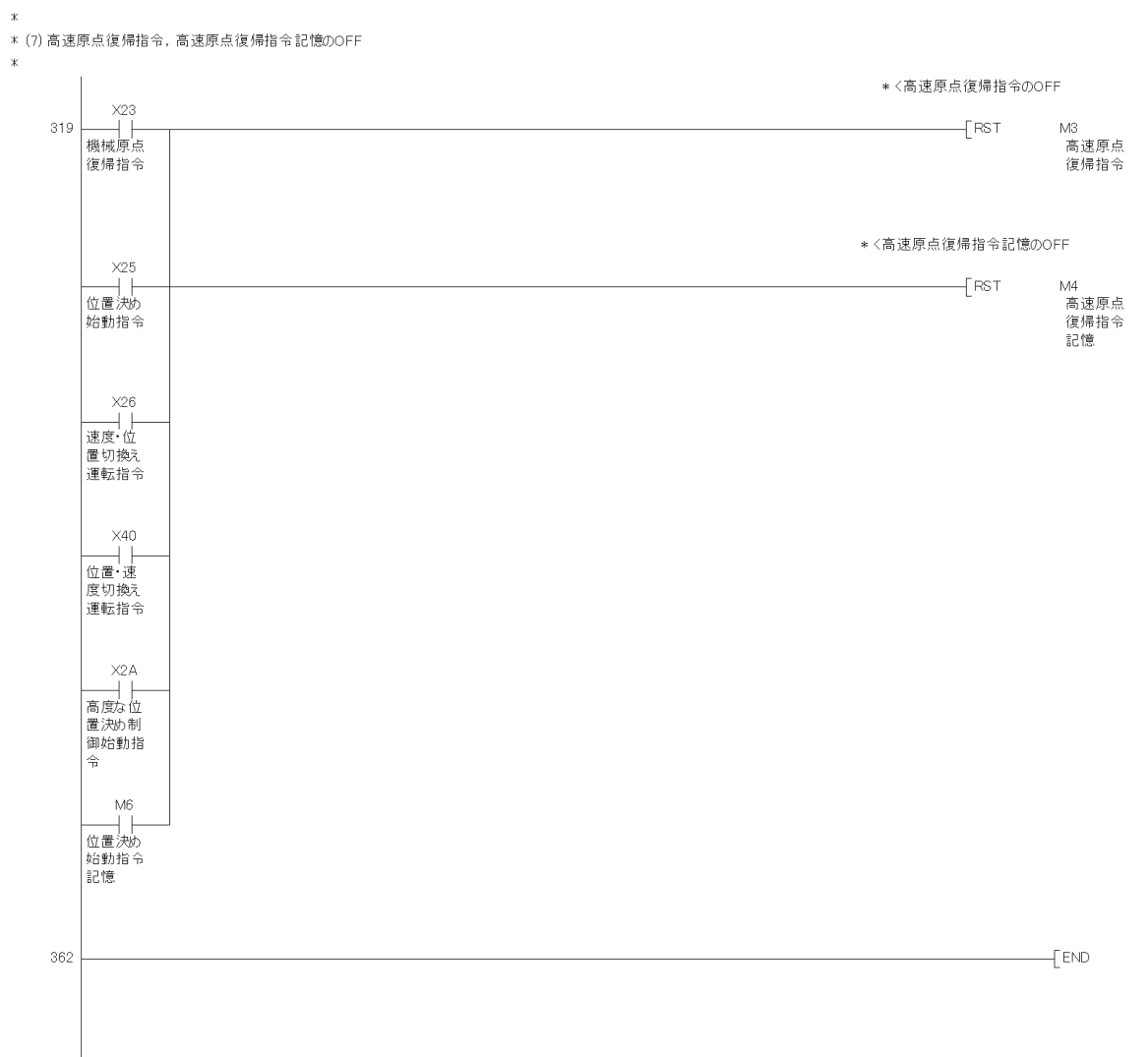
バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |





続きは、次ページを参照して下さい。



2.8 位置決め始動

機能概要

軸 1 の位置決め始動を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(08StaPOS)

使用デバイス

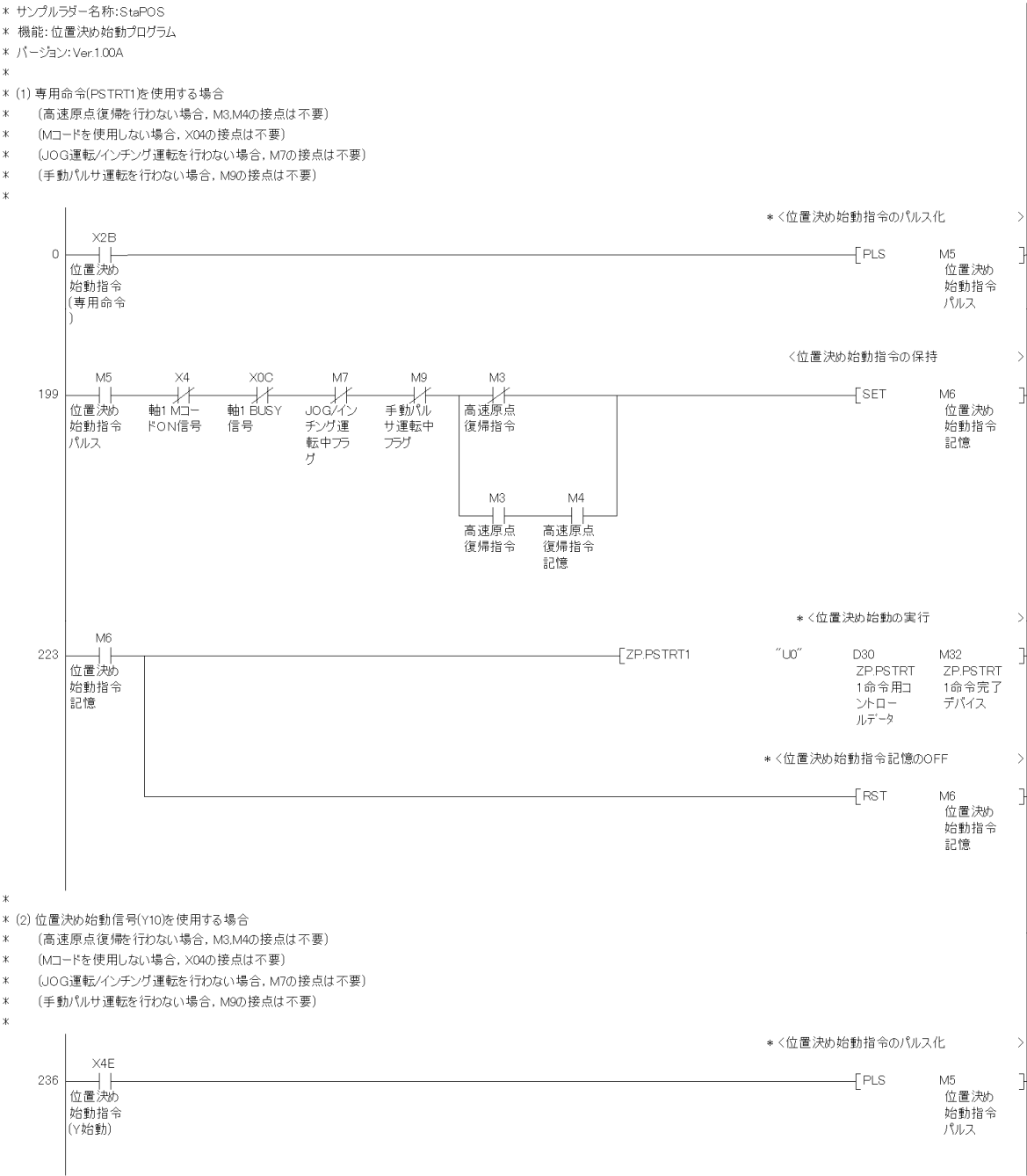
本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|------------------------|--------------------------------|
| 1 | X4 | ビット | 軸 1 M コード ON 信号 | M コードを使用しない場合、必要ありません。 |
| 2 | X8 | ビット | 軸 1 エラー検出信号 | - |
| 3 | X0C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 4 | X10 | ビット | 軸 1 始動完了信号 | - |
| 5 | X2B | ビット | 位置決め始動指令(専用命令) | - |
| 6 | X4E | ビット | 位置決め始動指令(Y 始動) | - |
| 7 | Y10 | ビット | 軸 1 位置決め始動信号 | - |
| 8 | M3 | ビット | 高速原点復帰指令 | 高速原点復帰を行わない場合、必要ありません。 |
| 9 | M4 | ビット | 高速原点復帰指令記憶 | |
| 10 | M5 | ビット | 位置決め始動指令パルス | - |
| 11 | M6 | ビット | 位置決め始動指令記憶 | - |
| 12 | M7 | ビット | JOG/イン칭ング運転中フラグ | JOG 運転/イン칭ング運転を行わない場合、必要ありません。 |
| 13 | M9 | ビット | 手動パルサ運転中フラグ | 手動パルサ運転を行わない場合、必要ありません。 |
| 14 | M32 | ビット | ZP.PSTRT1 命令完了デバイス | 専用命令(PSTRT1)の完了を通知します。 |
| 15 | D30 | ワード | ZP.PSTRT1 命令用コントロールデータ | 専用命令(PSTRT1)で使します。 |
| 16 | D32 | ワード | 始動番号 | 位置決めデータ No.を設定します。 |

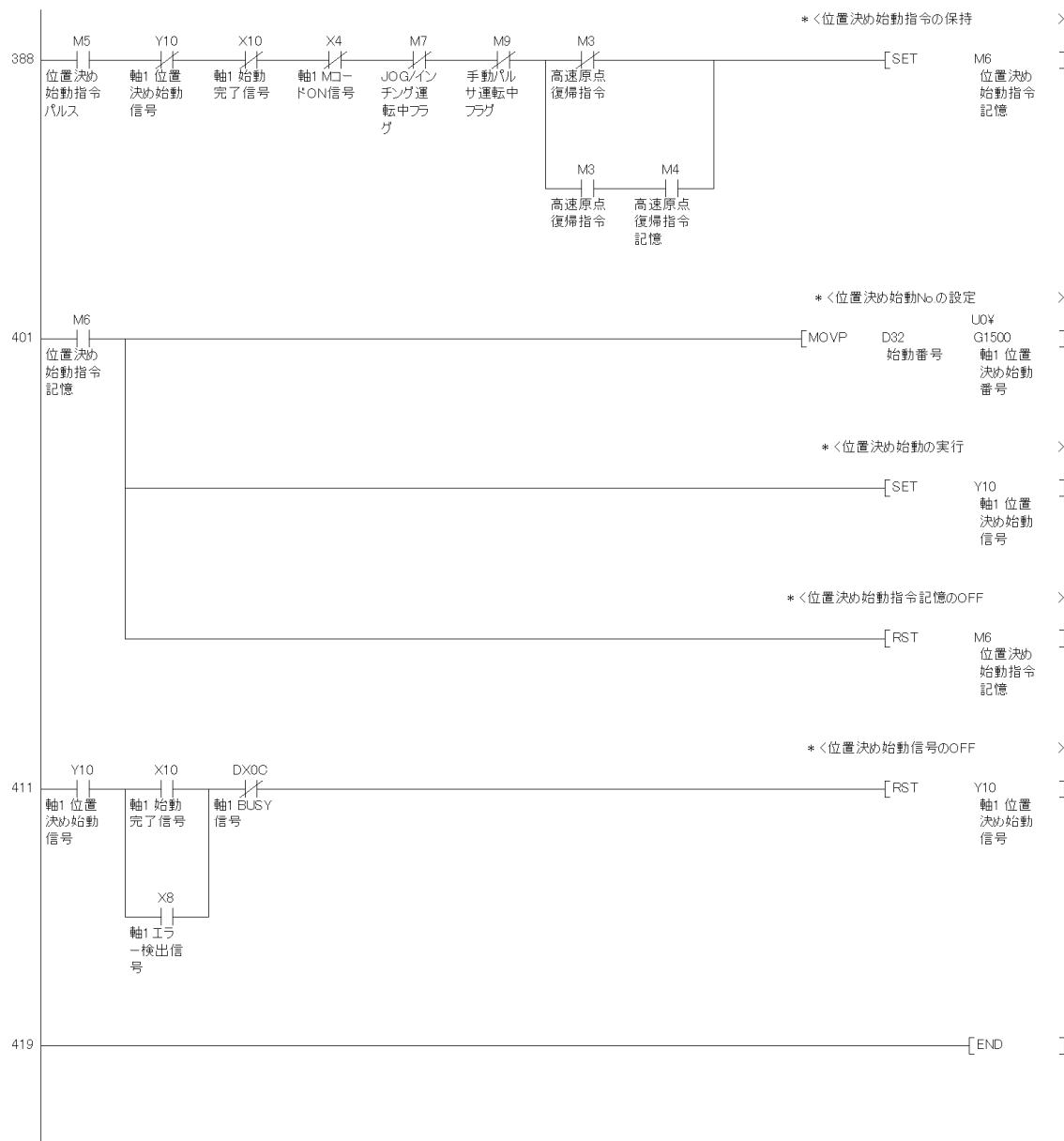
バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム



続きは、次ページを参照して下さい。



2.9 MコードOFF

機能概要

Mコード OFF 要求の設定を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(09MCode)

使用デバイス

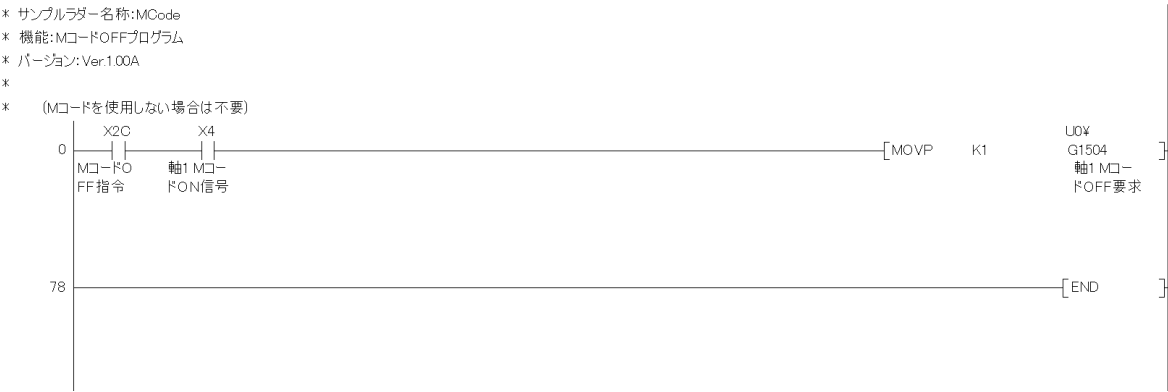
本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|----------------|-----|
| 1 | X2C | ビット | Mコード OFF 指令 | - |
| 2 | X4 | ビット | 軸 1 Mコード ON 信号 | - |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム



2.10 JOG運転設定

機能概要

軸 1 の JOG 運転設定を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(10SetJOG)

使用デバイス

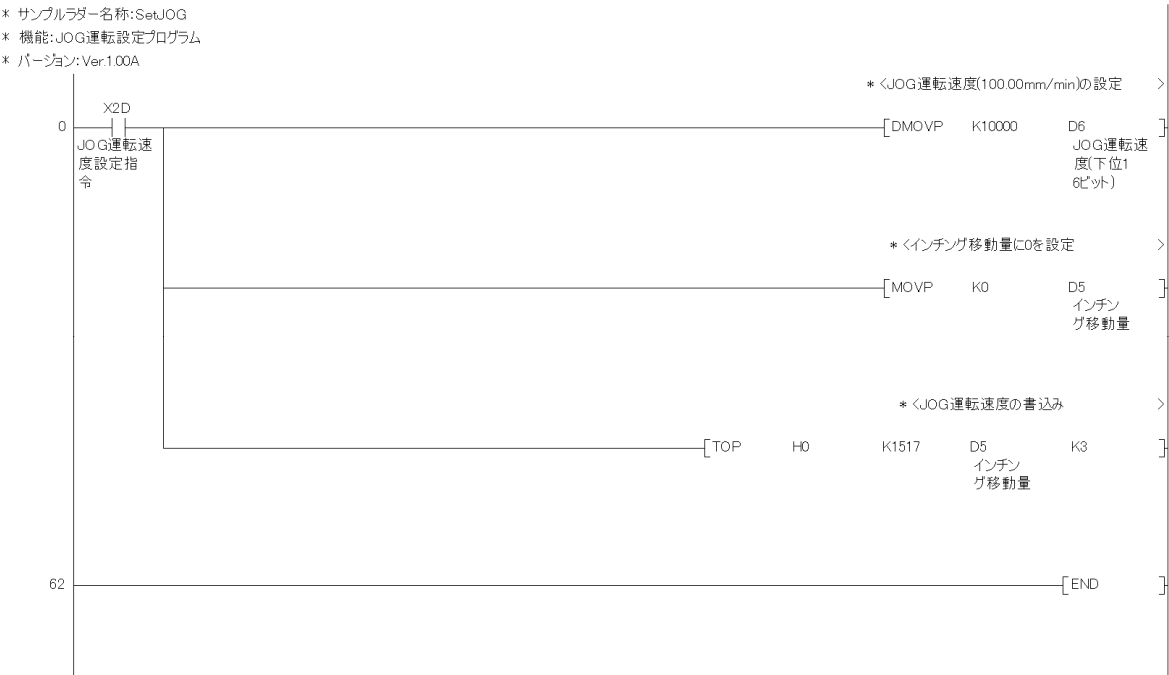
本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|---------------------|-----------------|
| 1 | X2D | ビット | JOG 運転速度設定指令 | - |
| 2 | D5 | ワード | インチング移動量 | インチング移動量を設定します。 |
| 3 | D6 | ワード | JOG 運転速度(下位 16 ビット) | JOG 運転速度を設定します。 |
| 4 | D7 | ワード | JOG 運転速度(上位 16 ビット) | |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム



2.11 インチング運転設定

機能概要

軸 1 のインチング運転設定を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(11SetINT)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

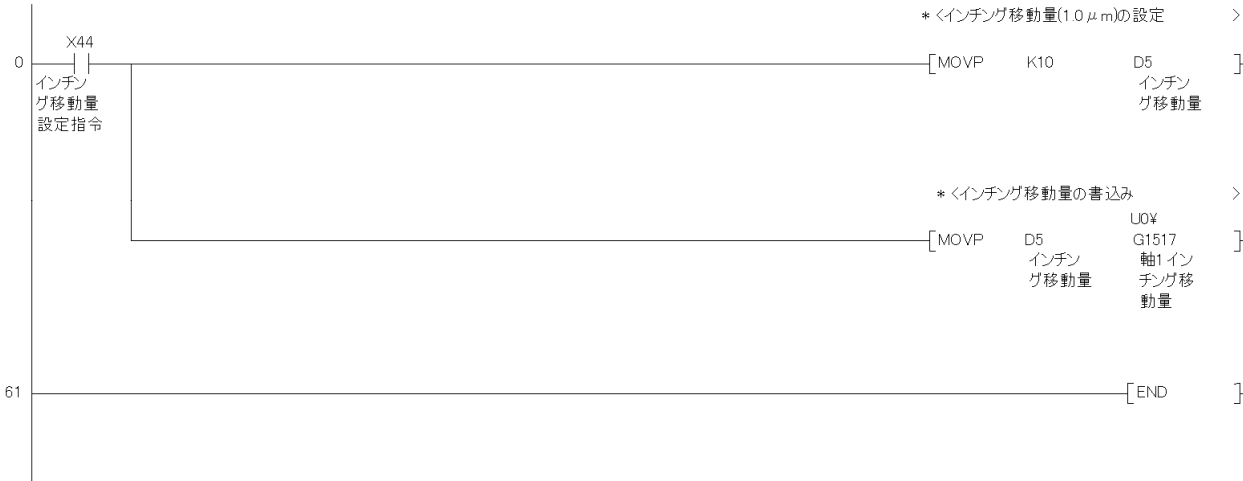
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|--------------|-----------------|
| 1 | X44 | ビット | インチング移動量設定指令 | - |
| 2 | D5 | ワード | インチング移動量 | インチング移動量を設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

* サンプルラダー名称: SetINT
* 機能: インチング運転設定プログラム
* バージョン: Ver.1.00A



2.12 JOG運転/イン칭ング運転実行

機能概要

軸 1 の JOG 運転/イン칭ング運転を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(12RunJOG)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-----------------|------------------|
| 1 | X0 | ビット | LD75 準備完了信号 | - |
| 2 | X0C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 3 | X2E | ビット | 正転 JOG/イン칭ング指令 | - |
| 4 | X2F | ビット | 逆転 JOG/イン칭ング指令 | - |
| 5 | Y8 | ビット | 軸 1 正転 JOG 始動信号 | 正転 JOG 運転を実行します。 |
| 6 | Y9 | ビット | 軸 1 逆転 JOG 始動信号 | 逆転 JOG 運転を実行します。 |
| 7 | M7 | ビット | JOG/イン칭ング運転中フラグ | - |

バージョンアップ履歴

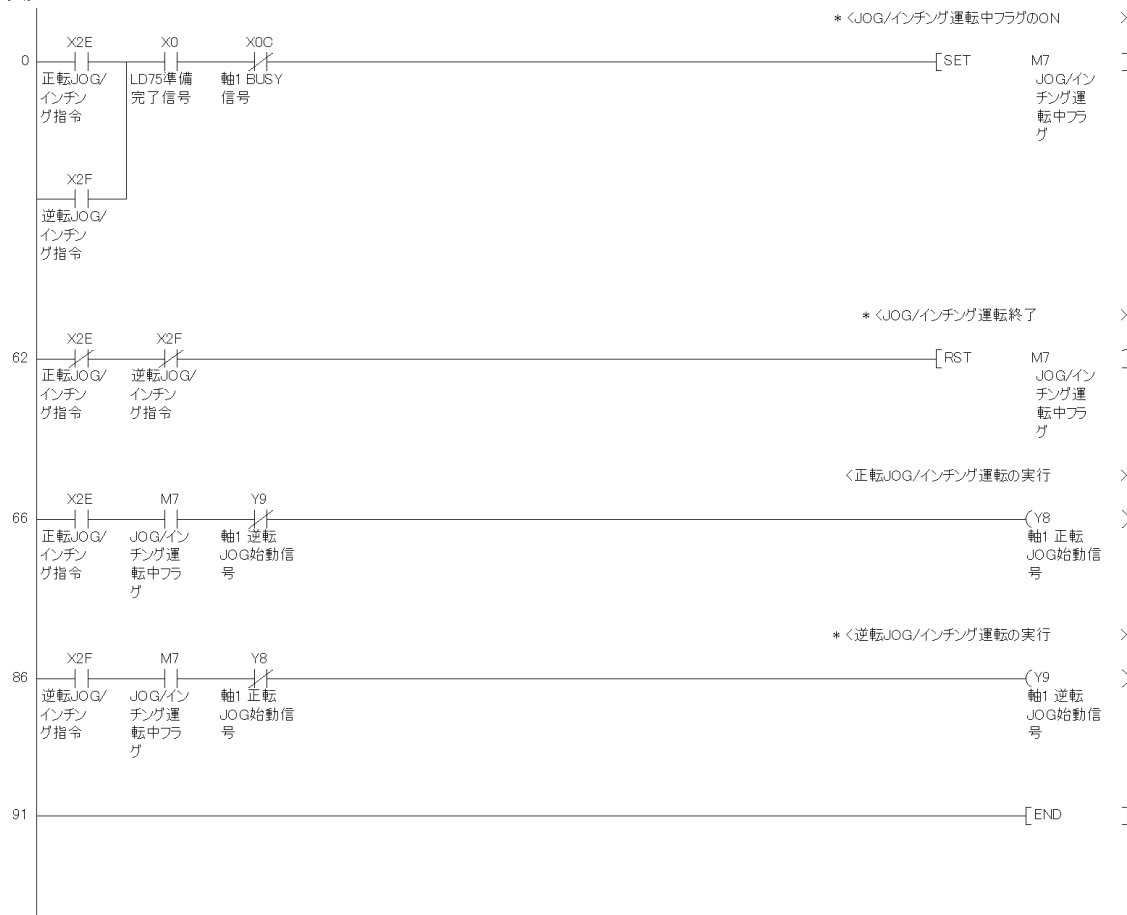
| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

* サンプルラダー名称:RunJOG

* 機能:JOG運転/インチング運転実行プログラム

* バージョン:Ver.1.00A



2.13 手動パルサ運転

機能概要

軸 1 の手動パルサ運転を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(13RunMPG)

使用デバイス

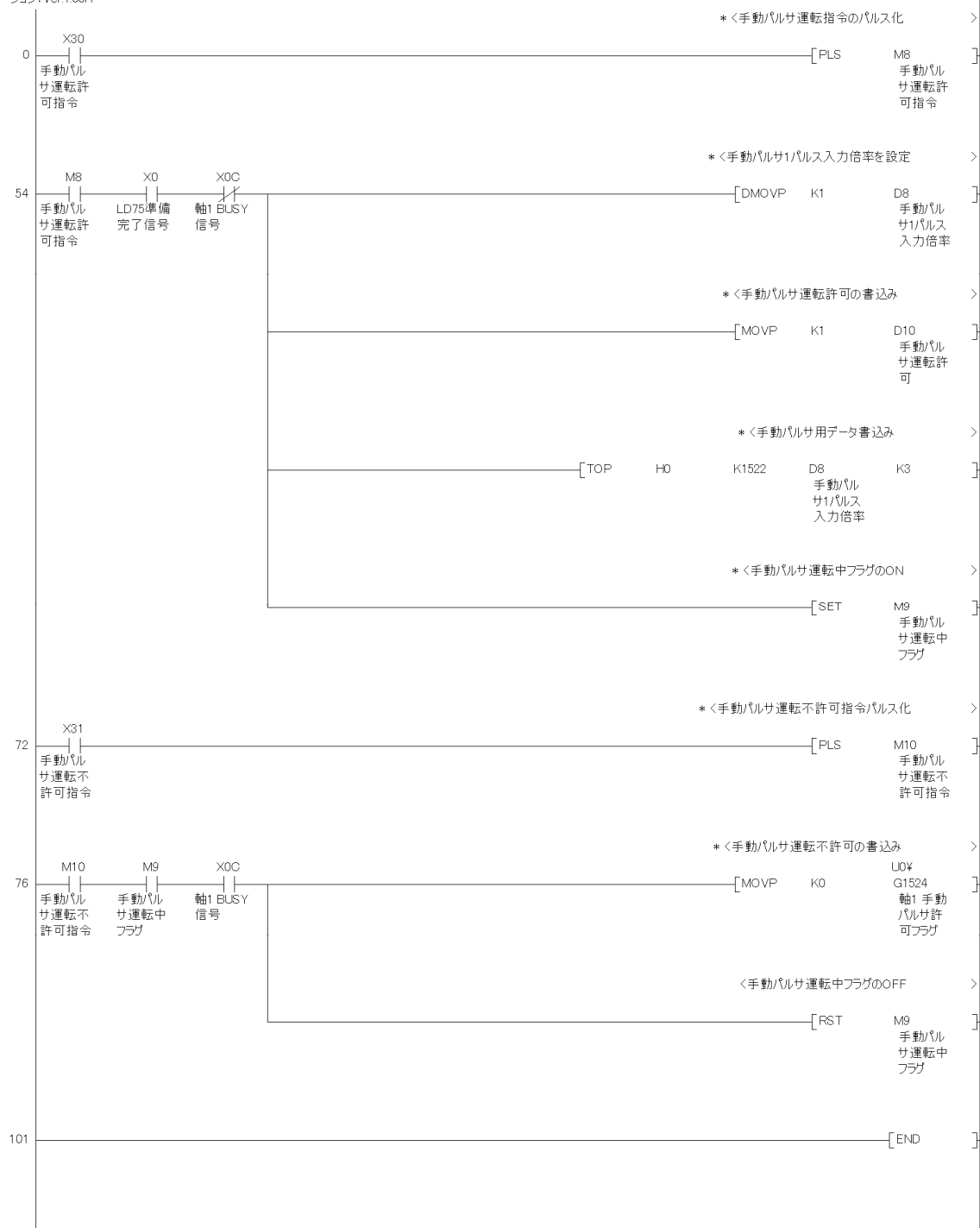
本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|--------------------------------|------------------------|
| 1 | X0 | ビット | LD75 準備完了信号 | - |
| 2 | X0C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 3 | X30 | ビット | 手動パルサ運転許可指令 | 手動パルサ運転を許可します。 |
| 4 | X31 | ビット | 手動パルサ運転不許可指令 | 手動パルサ運転を不許可します。 |
| 5 | M8 | ビット | 手動パルサ運転許可指令 | - |
| 6 | M9 | ビット | 手動パルサ運転中フラグ | - |
| 7 | M10 | ビット | 手動パルサ運転不許可指令 | - |
| 8 | D8 | ワード | 手動パルサ 1 パルス入力倍率 (下位 16 ビット) | 手動パルサ 1 パルス入力倍率を設定します。 |
| 9 | D9 | ワード | 手動パルサ 1 パルス入力倍率 (上位 16 ビット) | |
| 10 | D10 | ワード | 手動パルサ運転許可 | - |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

- * サンプルラダー名称: RunMPG
- * 機能: 手動バルサ運転プログラム
- * バージョン: Ver1.00A



2.14 速度変更

機能概要

軸 1 の速度変更を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(14ChgSpd)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

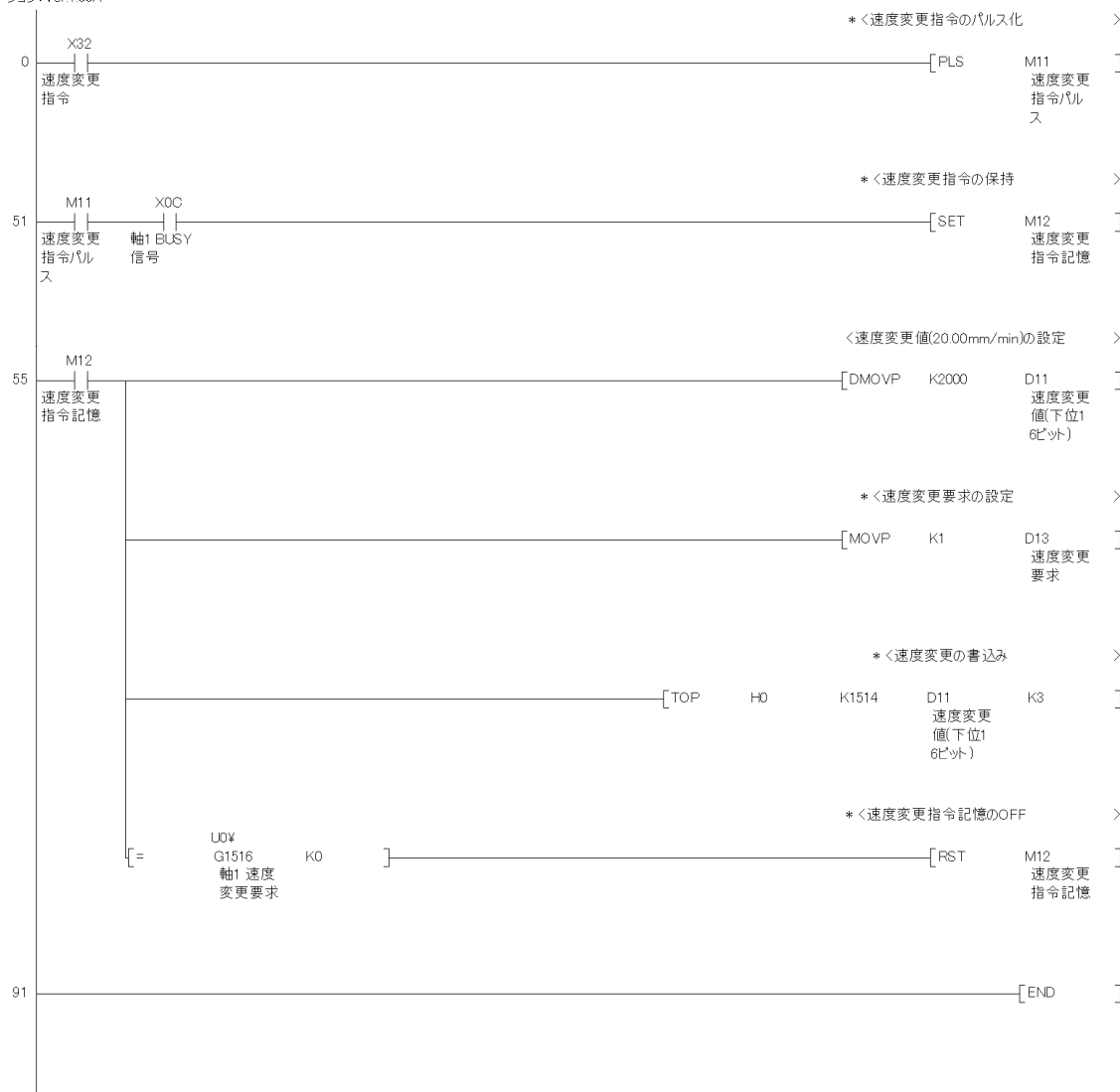
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|------------------|----------------|
| 1 | X0C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 2 | X32 | ビット | 速度変更指令 | 速度変更を実行します。 |
| 3 | M11 | ビット | 速度変更指令パルス | - |
| 4 | M12 | ビット | 速度変更指令記憶 | - |
| 5 | D11 | ワード | 速度変更値(下位 16 ビット) | 速度変更設定値を設定します。 |
| 6 | D12 | ワード | 速度変更値(上位 16 ビット) | |
| 7 | D13 | ワード | 速度変更要求 | 速度変更要求を設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

* サンプルラダー名称: ChgSpd
 * 機能: 速度変更プログラム
 * バージョン: Ver.1.00A



2.15 オーバライド

機能概要

軸 1 のオーバライド値の設定を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(15OvrRid)

使用デバイス

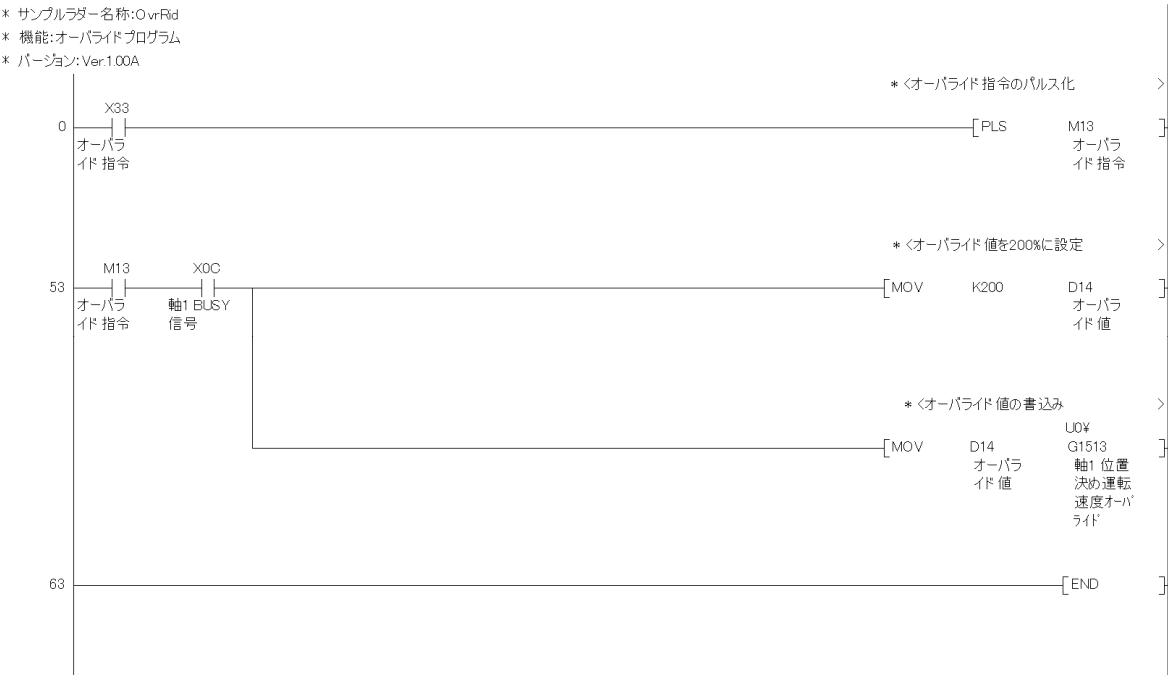
本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-------------|----------------|
| 1 | X0C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 2 | X33 | ビット | オーバライド指令 | - |
| 3 | M13 | ビット | オーバライド指令 | - |
| 4 | D14 | ワード | オーバライド値 | オーバライド値を設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム



2.16 加減速時間変更

機能概要

軸 1 の加減速時間の変更を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(16ChgTim)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

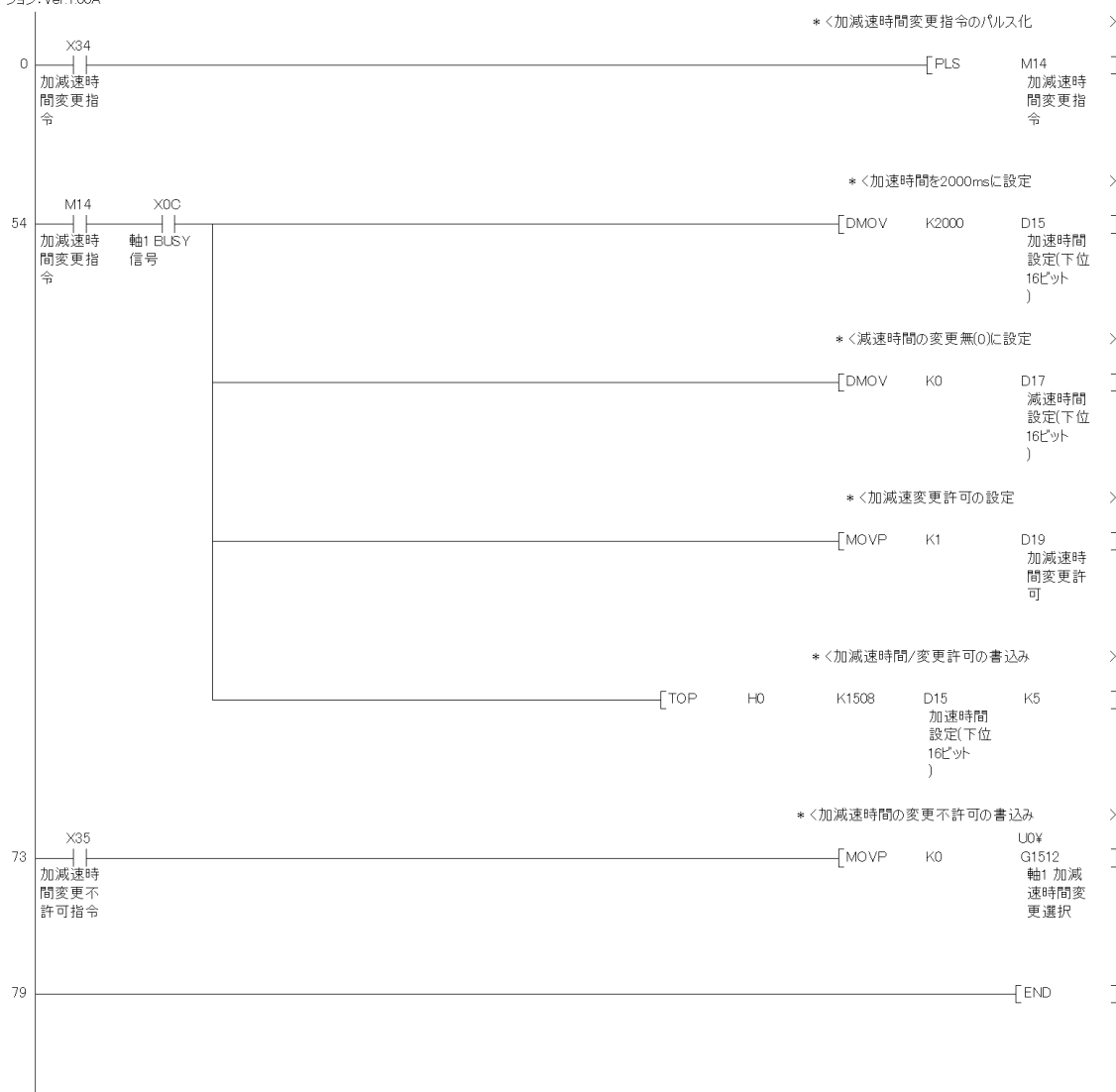
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-------------------|-----------------------|
| 1 | X0C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 2 | X34 | ビット | 加減速時間変更指令 | 加減速時間の変更許可時に ON します。 |
| 3 | X35 | ビット | 加減速時間変更不許可指令 | 加減速時間の変更不許可時に ON します。 |
| 4 | M14 | ビット | 加減速時間変更指令 | - |
| 5 | D15 | ワード | 加速時間設定(下位 16 ビット) | 加速時間設定値を設定します。 |
| 6 | D16 | ワード | 加速時間設定(上位 16 ビット) | |
| 7 | D17 | ワード | 減速時間設定(下位 16 ビット) | 減速時間設定値を設定します。 |
| 8 | D18 | ワード | 減速時間設定(上位 16 ビット) | |
| 9 | D19 | ワード | 加減速時間変更許可 | 加減速時間の変更時に ON します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

* サンプルラダー名称:ChgTim
 * 機能:加減速時間変更プログラム
 * バージョン:Ver.1.00A



2.17 ステップ運転

機能概要

軸 1 のステップ運転を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(17RunStp)

使用デバイス

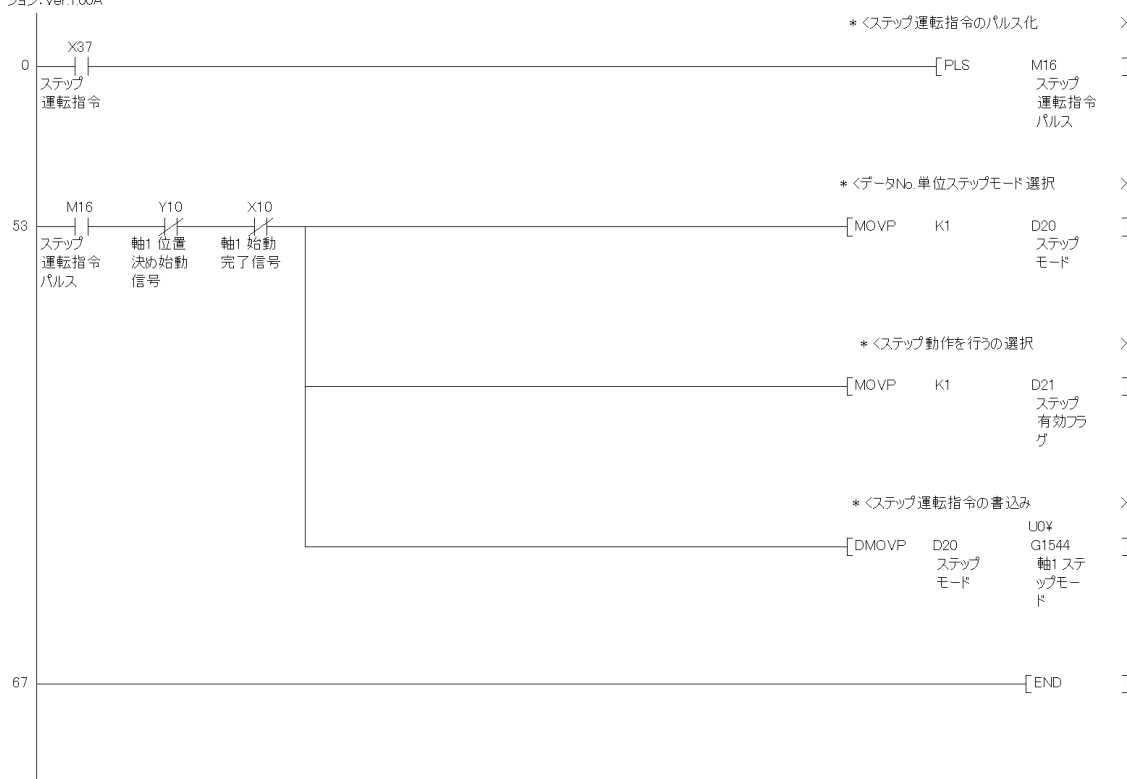
本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|--------------|-------------------|
| 1 | X10 | ビット | 軸 1 始動完了信号 | - |
| 2 | X37 | ビット | ステップ運転指令 | - |
| 3 | Y10 | ビット | 軸 1 位置決め始動信号 | - |
| 4 | M16 | ビット | ステップ運転指令パルス | - |
| 5 | D20 | ワード | ステップモード | ステップモード設定値を設定します。 |
| 6 | D21 | ワード | ステップ有効フラグ | ステップ有効フラグを設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

* サンプルラダー名称:RunStp
* 機能:ステップ運転プログラム
* バージョン:Ver.1.00A



2.18 スキップ

機能概要

スキップ運転を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(18RunSkp)

使用デバイス

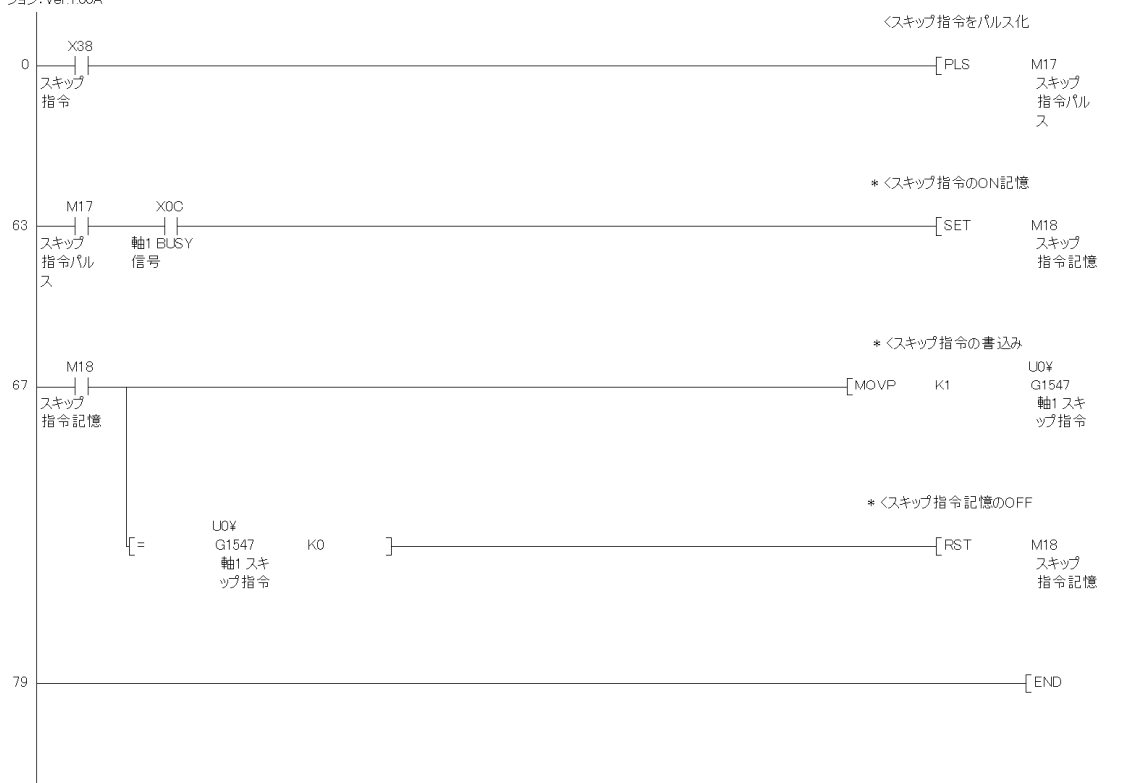
本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-------------|-----|
| 1 | X0C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 2 | X38 | ビット | スキップ指令 | - |
| 3 | M17 | ビット | スキップ指令パルス | - |
| 4 | M18 | ビット | スキップ指令記憶 | - |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

* パージョン: Ver.1.00A



2.19 ティーチング

機能概要

ティーチングを実行します。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(19Teach)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

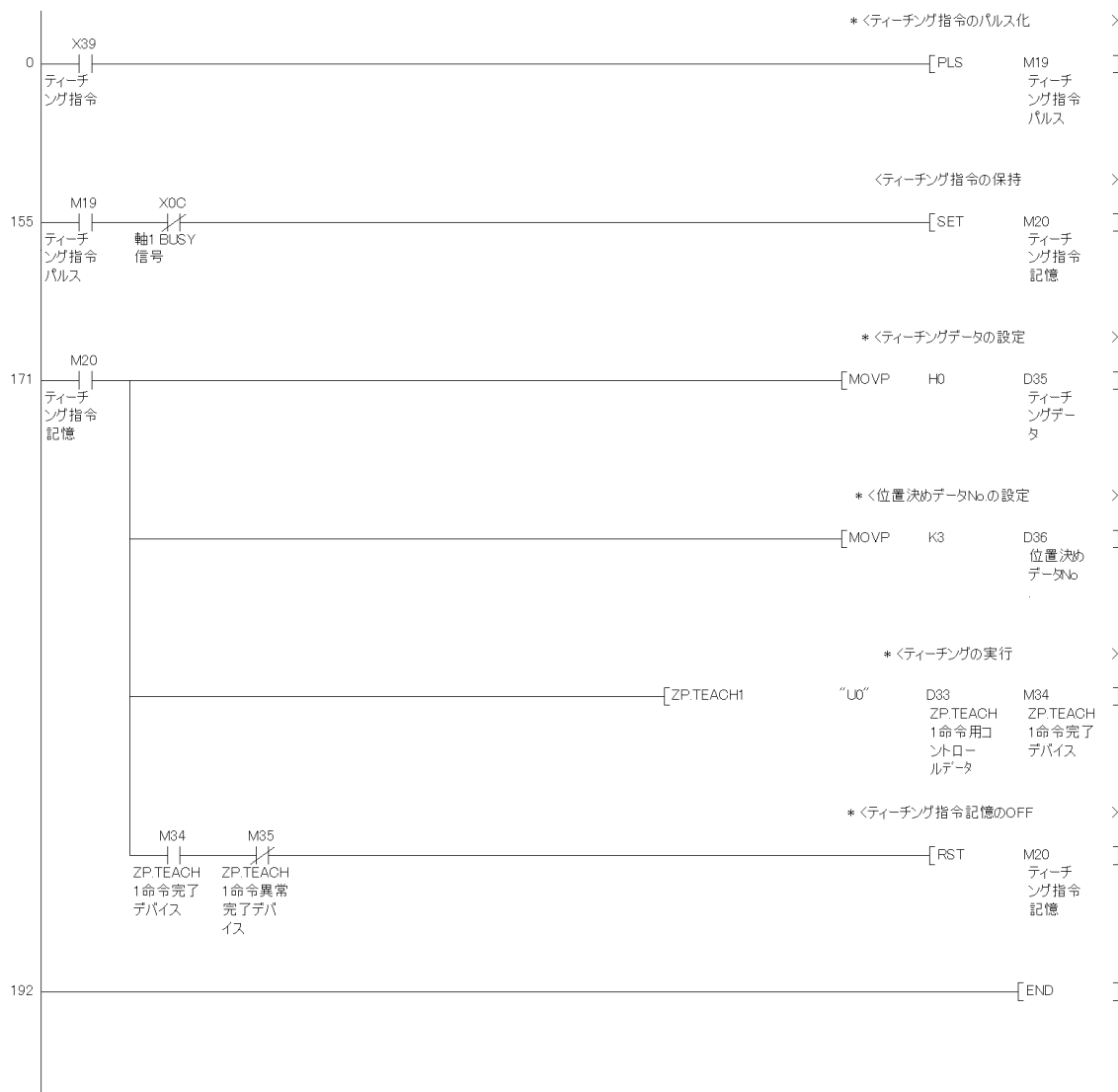
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|------------------------|----------------------------------|
| 1 | X0C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 2 | X39 | ビット | ティーチング指令 | - |
| 3 | M19 | ビット | ティーチング指令パルス | - |
| 4 | M20 | ビット | ティーチング指令記憶 | - |
| 5 | M34 | ビット | ZP.TEACH1 命令完了デバイス | TEACH1 命令が正常完了すると ON します。 |
| 6 | M35 | ビット | ZP.TEACH1 命令異常完了デバイス | TEACH1 命令が異常完了すると ON します。 |
| 7 | D33 | ワード | ZP.TEACH1 命令用コントロールデータ | 専用命令(TEACH1)で使⽤します。 |
| 8 | D35 | ワード | ティーチングデータ | ティーチングデータの書込み先を設定します。 |
| 9 | D36 | ワード | 位置決めデータ No. | ティーチングデータを書込む位置決めデータ No. を設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

- * *
- * *
- * *
- * *
- * *

- ・手動操作で目的位置への位置決めを行う



2.20 連続運転中断

機能概要

軸 1 の連続運転の中断要求を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(20StpCon)

使用デバイス

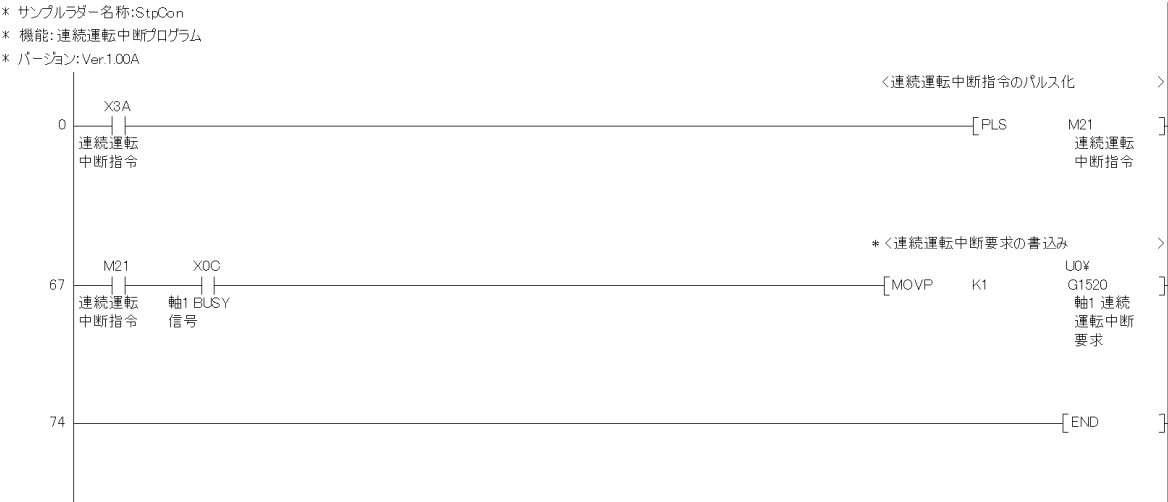
本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-------------|-----|
| 1 | X0C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 2 | X3A | ビット | 連続運転中断指令 | - |
| 3 | M21 | ワード | 連続運転中断指令 | - |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム



2.21 目標位置変更

機能概要

軸 1 の目標位置変更を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(21ChgPOS)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

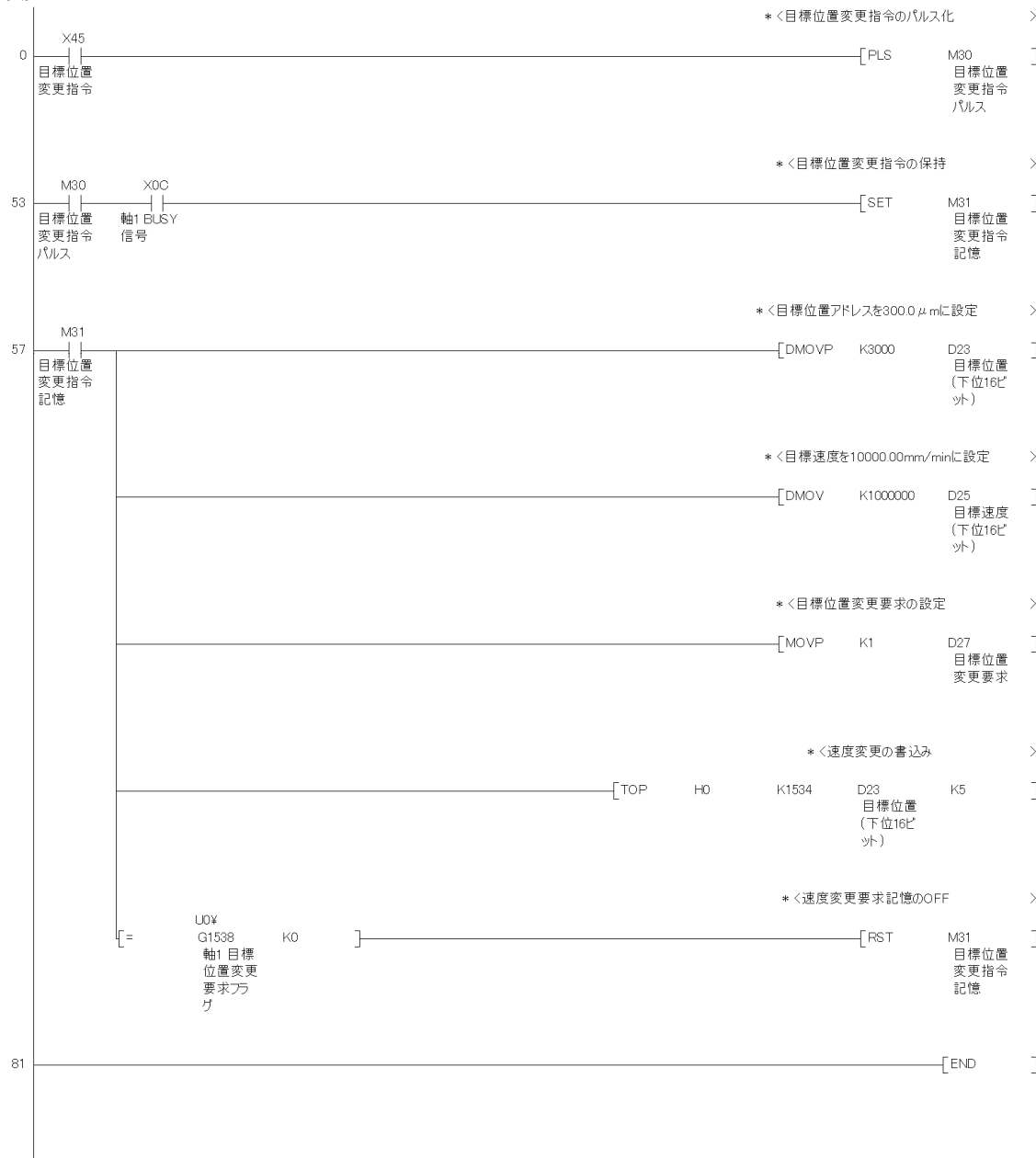
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-----------------|-----------------|
| 1 | X0C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 2 | X45 | ビット | 目標位置変更指令 | - |
| 3 | M30 | ビット | 目標位置変更指令パルス | - |
| 4 | M31 | ビット | 目標位置変更指令記憶 | - |
| 5 | D23 | ワード | 目標位置(下位 16 ビット) | 目標位置設定値を格納します。 |
| 6 | D24 | ワード | 目標位置(上位 16 ビット) | |
| 7 | D25 | ワード | 目標速度(下位 16 ビット) | 目標速度設定値を格納します。 |
| 8 | D26 | ワード | 目標速度(上位 16 ビット) | |
| 9 | D27 | ワード | 目標位置変更要求 | 目標位置変更要求を設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

* サンプルラダー名称: ChgPOS
 * 機能: 目標位置変更プログラム
 * バージョン: Ver.1.00A



2.22 絶対位置復元

機能概要

軸 1 の絶対位置復元処理を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(22Abrst)

使用デバイス

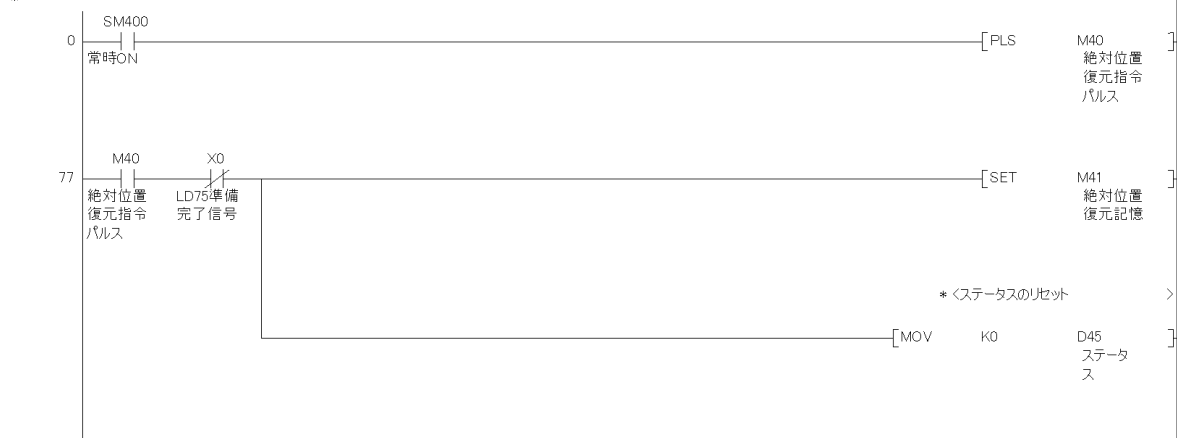
本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|---------------------|--------------------|
| 1 | SM400 | ビット | 絶対位置復元指令の受付けトリガ | 常時 ON |
| 2 | X0 | ビット | LD75 準備完了信号 | - |
| 3 | X47 | ビット | ABS データ bit0 | - |
| 4 | X48 | ビット | ABS データ bit1 | - |
| 5 | X49 | ビット | 送信データ準備完了フラグ | - |
| 6 | Y50 | ビット | サーボ ON 信号 | サーボへ出力します。 |
| 7 | M40 | ビット | 絶対位置復元指令パルス | - |
| 8 | M41 | ビット | 絶対位置復元記憶 | - |
| 9 | M42 | ビット | Z.ABRST1 命令完了デバイス | - |
| 10 | M43 | ビット | Z.ABRST1 命令異常完了デバイス | - |
| 11 | D41 | ワード | Z.ABRST1 用コントロールデータ | 専用命令(ABRST1)で使します。 |
| 12 | D42 | ワード | 完了ステータス | - |
| 13 | D43 | ワード | サーボから受信した信号 | サーボから受信します。 |
| 14 | D44 | ワード | サーボに送信する信号 | サーボへ送信します。 |
| 15 | D45 | ワード | ステータス | ステータスを格納します。 |
| 16 | D49 | ワード | エラーコード | エラーコードを格納します。 |

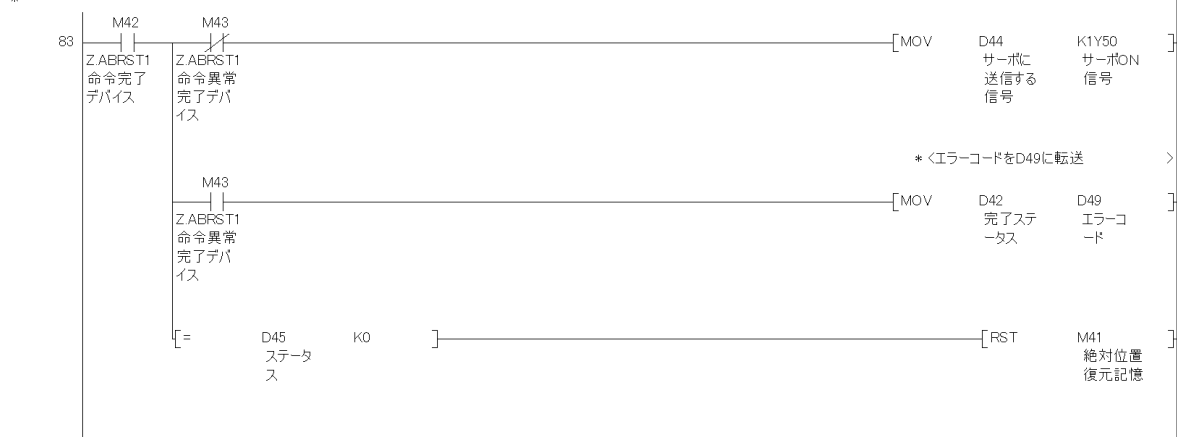
バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

* サンプルラダー名称: Abrst
* 機能: 絶対位置復元プログラム
* バージョン: Ver1.00A
*
* (1) 絶対位置復元指令の受付け
*



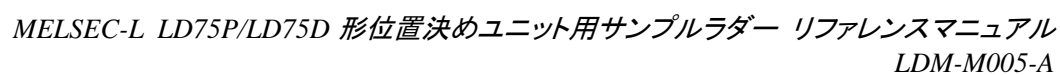
```
*
* (2) サーボアンプへの送信データのセリと絶対位置復元完了確認
* M42: ON, M43: OFFでABRST1命令の完了
* ステータス=0で絶対位置データの復元完了
*
```



続きは、次ページを参照して下さい。



(3) ABSデータのセットとABRST1命令の実行



2.23 再始動

機能概要

軸 1 の再始動を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(23Restat)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

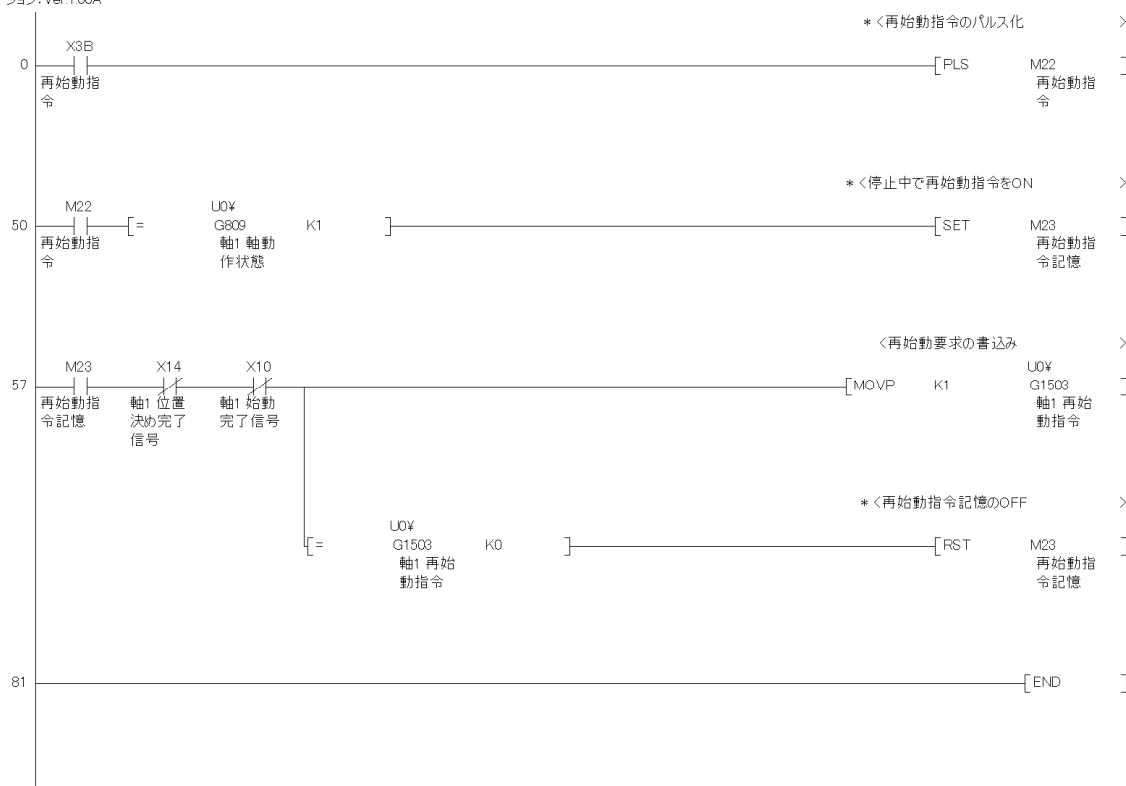
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|--------------|-----|
| 1 | X10 | ビット | 軸 1 始動完了信号 | - |
| 2 | X14 | ビット | 軸 1 位置決め完了信号 | - |
| 3 | X3B | ビット | 再始動指令 | - |
| 4 | M22 | ビット | 再始動指令 | - |
| 5 | M23 | ビット | 再始動指令記憶 | - |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

* サンプルラダー名称:Restat
 * 機能:再始動プログラム
 * バージョン:Ver.1.00A



2.24 パラメータの初期化

機能概要

パラメータの初期化を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(24IniPRM)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

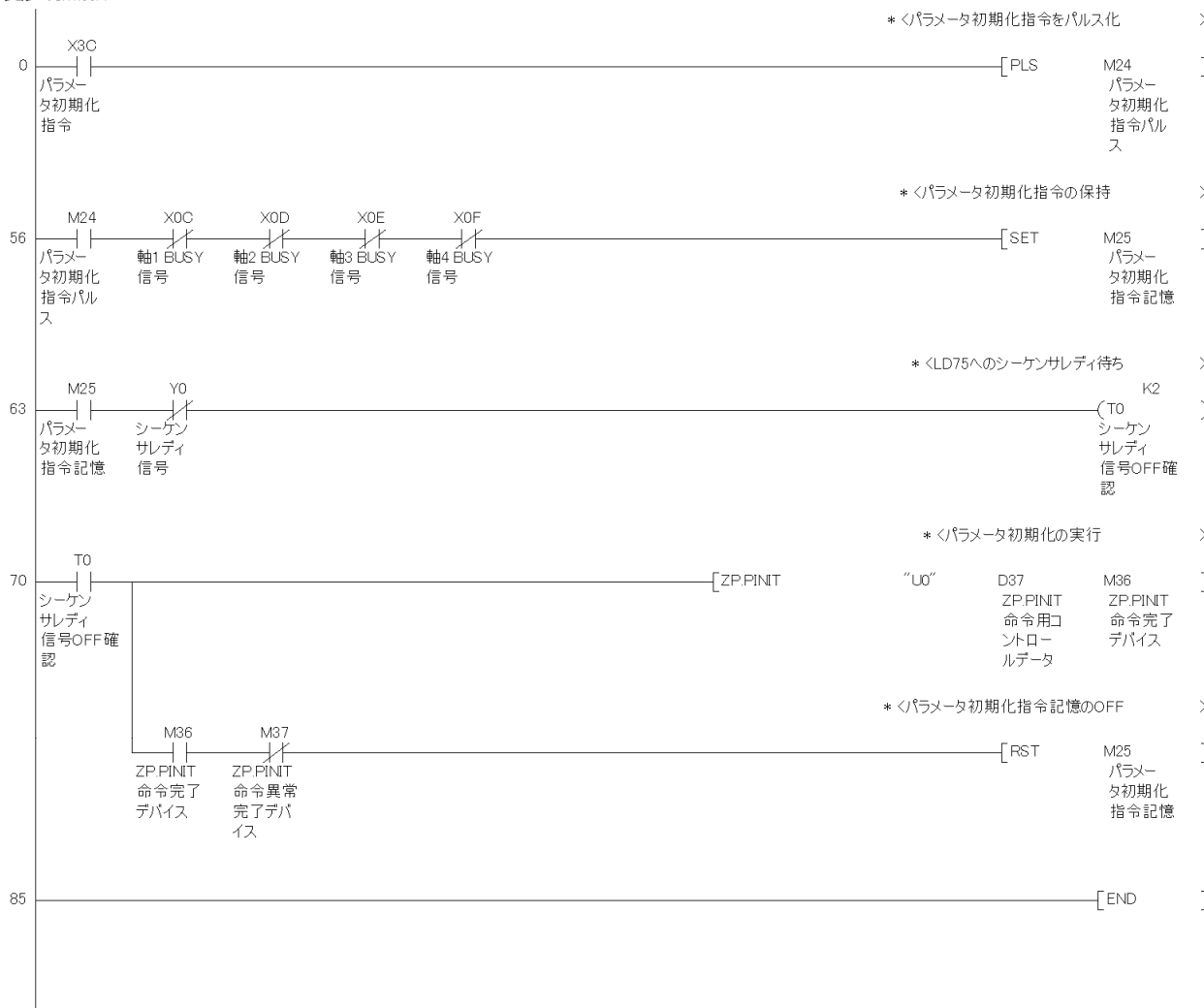
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-----------------------|--------------------------|
| 1 | X0C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 2 | X0D | ビット | 軸 2 BUSY 信号 | - |
| 3 | X0E | ビット | 軸 3 BUSY 信号 | - |
| 4 | X0F | ビット | 軸 4 BUSY 信号 | - |
| 5 | X3C | ビット | パラメータ初期化指令 | - |
| 6 | Y0 | ビット | シーケンサレディ信号 | - |
| 7 | M24 | ビット | パラメータ初期化指令パルス | - |
| 8 | M25 | ビット | パラメータ初期化指令記憶 | - |
| 9 | M36 | ビット | ZP.PINIT 命令完了デバイス | PINIT 命令が正常完了すると ON します。 |
| 10 | M37 | ビット | ZP.PINIT 命令異常完了デバイス | PINIT 命令が異常完了すると ON します。 |
| 11 | D37 | ワード | ZP.PINIT 命令用コントロールデータ | 専用命令(PINIT)で使します。 |
| 12 | T0 | ビット | シーケンサレディ信号 OFF 確認 | - |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

* サンプルラダー名称:IniPRM
 * 機能:パラメータの初期化プログラム
 * バージョン: Ver.1.00A



2.25 フラッシュROM書込み

機能概要

フラッシュ ROM へ書込みを行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(25WrtROM)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-----------------------|--------------------------|
| 1 | X0C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 2 | X0D | ビット | 軸 2 BUSY 信号 | - |
| 3 | X0E | ビット | 軸 3 BUSY 信号 | - |
| 4 | X0F | ビット | 軸 4 BUSY 信号 | - |
| 5 | X3D | ビット | フラッシュ ROM 書込み指令 | - |
| 6 | Y0 | ビット | シーケンサレディ信号 | - |
| 7 | M26 | ビット | フラッシュ ROM 書込み指令パルス | - |
| 8 | M27 | ビット | フラッシュ ROM 書込み指令記憶 | - |
| 9 | M38 | ビット | ZP.PFWRT 命令完了デバイス | PFWRT 命令が正常完了すると ON します。 |
| 10 | M39 | ビット | ZP.PFWRT 命令異常完了デバイス | PFWRT 命令が異常完了すると ON します。 |
| 11 | D39 | ワード | ZP.PFWRT 命令用コントロールデータ | 専用命令(PFWRT)で使します。 |
| 12 | T1 | ビット | シーケンサレディ信号 OFF 確認 | - |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

* サンプルラダー名称: WrtROM

* 機能: フラッシュROM書き込みプログラム

* バージョン: Ver.1.00A

0 X3D [PLS M26 フラッシュROM書き込み 指令パルス]

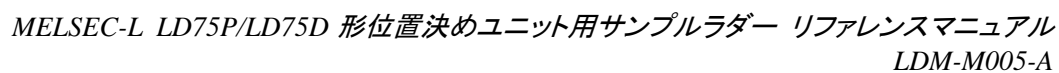
56 M26 X0C X0D X0E X0F [SET M27 フラッシュROM書き込み 指令記憶] 軸1 BUSY 信号 軸2 BUSY 信号 軸3 BUSY 信号 軸4 BUSY 信号

63 M27 Y0 (T1 K2 シーケンサレディ 信号OFF確認)

87 T1 [ZP.PFWRT "U0" D39 ZP.PFWRT 命令用コ ントロー ルデータ M38 ZP.PFWRT 命令完了 デバイス]

102 M38 M39 [RST M27 フラッシュROM書き込み 指令記憶] ZP.PFWRT 命令完了 デバイス ZP.PFWRT 命令異常 完了デバ イス

102 [END]



2.26 エラーリセット

機能概要

軸 1 のエラーコード読み出しと、エラーリセットを行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_NML_V100A_J(26RstErr)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-------------|---------------|
| 1 | X8 | ビット | 軸 1 エラー検出信号 | - |
| 2 | X3E | ビット | エラーリセット指令 | - |
| 3 | M28 | ビット | エラーリセット | - |
| 4 | D79 | ワード | エラーコード | エラーコードを格納します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム



2.27 停止

機能概要

軸 1 の軸停止を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

•LD-LD75_NML_V100A_J(27Stop)

使用デバイス

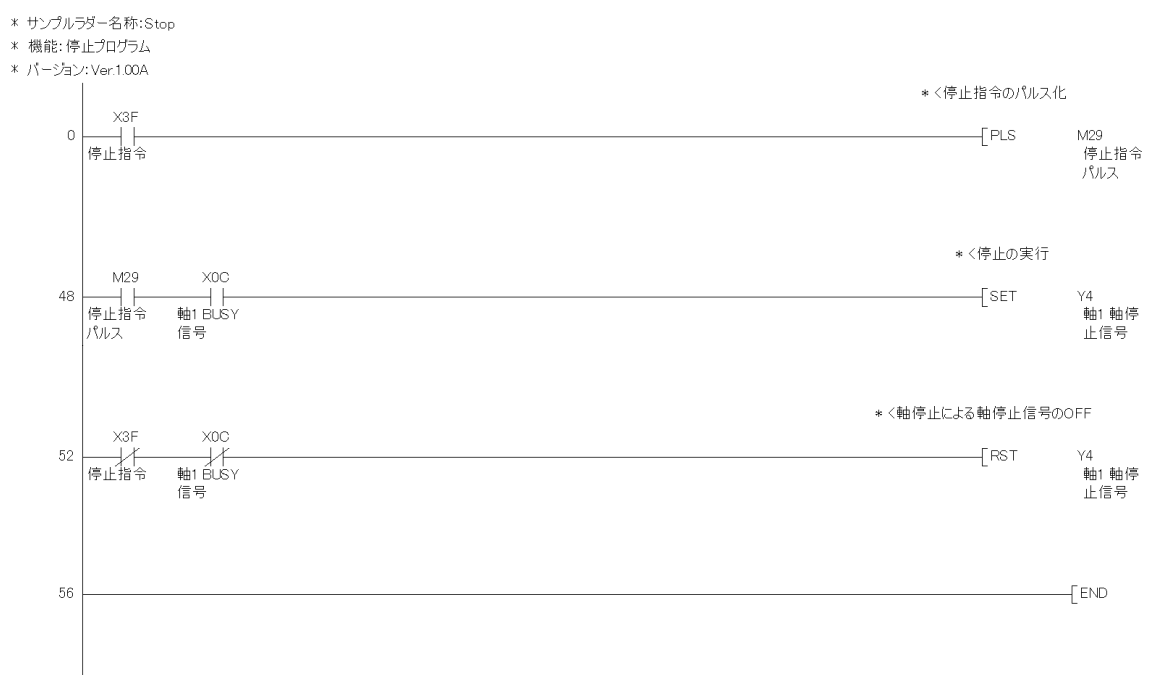
本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-------------|-----|
| 1 | X0C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 2 | X3F | ビット | 停止指令 | - |
| 3 | Y4 | ビット | 軸 1 軸停止信号 | - |
| 4 | M29 | ビット | 停止指令パルス | - |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム



3 ヘッドユニットに装着して使用する場合

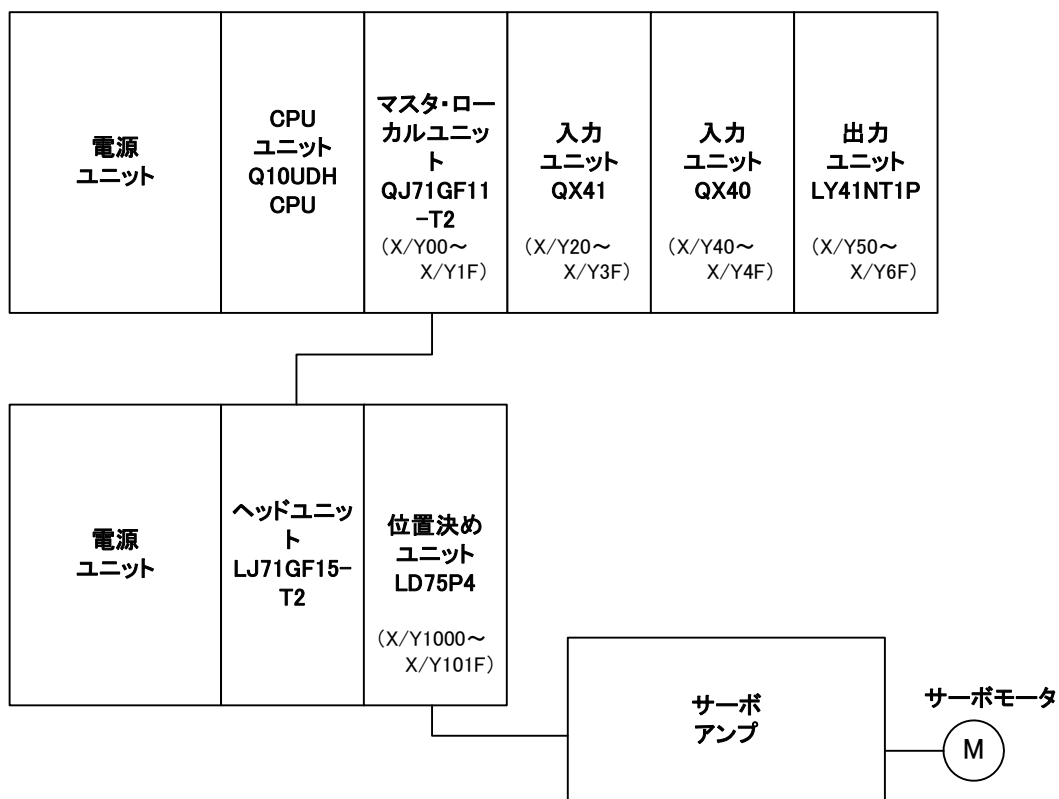
対象機器

本サンプルラダーの対象機器を以下に示します。

| 機種 | 内容 | | |
|----------------------------|---|-------------------|-------------------|
| 位置決めユニット | LD75P4, LD75D4 | | |
| CC-Link IE フィールドネットワークユニット | CC-Link IE フィールドネットワークマスタ・ローカルユニット CC-Link IE フィールドネットワークヘッドユニット | | |
| CPU ユニット | | | |
| | シリーズ | モデル | |
| | MELSEC-Q シリーズ | ユニバーサルモデル QCPU ※1 | |
| | MELSEC-L シリーズ | LCPU ※2 | |
| | ※1 シリアル No.の上 5 桁が"12012"以降 ※2 シリアル No.の上 5 桁が"13012"以降 | | |
| 入力ユニット | MELSEC-Q シリーズ 入力ユニット | | |
| 出力ユニット | MELSEC-L シリーズ 出力ユニット | | |
| エンジニアリングツール | GX Works2 | | |
| | シリーズ | 言語 | 対応しているソフトウェアバージョン |
| | MELSEC-Q シリーズ | 日本語 | Version1.25B 以降 |
| | MELSEC-L シリーズ | 日本語 | Version1.50C 以降 |
| | | | |

システム構成

本サンプルラダーで使用するシステム構成を以下に示します。



サンプルラダー使用前提条件

ヘッドユニットに装着して使用する場合は、GX Works2 をご使用ください。

■ネットワークパラメータの設定

本プログラムで使用する CC-Link IE フィールドの設定を説明します。

(1) ネットワークパラメータ設定

- 1) マスタ・ローカルユニットのパラメータ設定画面を表示し、下記のように設定します。

| | ユニット1 | ユニット2 | ユニット3 | ユニット4 |
|-----------|-------------------|-------|-------|-------|
| ネットワーク種別 | CC IE Field(マスタ局) | なし | なし | なし |
| 先頭I/O No. | 0000 | | | |
| ネットワークNo. | 1 | | | |
| 総(子)局数 | 1 | | | |
| グループNo. | | | | |
| 局番 | 0 | | | |
| モード | オンライン(標準モード) | | | |
| | ネットワーク構成設定 | | | |
| | ネットワーク動作設定 | | | |
| | リフレッシュパラメータ | | | |
| | 割込み設定 | | | |
| | 局番をパラメータで設定 | | | |

表 3-1 ネットワークパラメータ設定

| | ユニット 1 |
|------------|-------------------|
| ネットワーク種別 | CC IE Field(マスタ局) |
| 先頭 I/O No. | 0000 |
| ネットワーク No. | 1 |
| 総(子)局数 | 1 |

(2) ネットワーク構成設定

- 1) ネットワーク構成設定画面を表示し、下記のように設定します。

ネットワーク構成を設定します。

割付方法
☐ 点数/先頭
☒ 先頭/最終

リフレッシュデバイスの表示欄の内容は、リフレッシュパラメータの設定内容に従って変更されます。
 リフレッシュパラメータを変更した場合は、リフレッシュパラメータを設定終了後、本画面を開きなおしてください。

| 台数 | 局番 | 局種別 | RX/RX設定 | | | RWw/RWr設定 | | | リフ | |
|----|----|---------------|---------|------|------|-----------|------|------|-------------|-------------|
| | | | 点数 | 先頭 | 最終 | 点数 | 先頭 | 最終 | RX | RY |
| 1 | 1 | インテリジェントデバイス局 | 256 | 0000 | 00FF | 256 | 0000 | 00FF | X1000(256点) | Y1000(256点) |

表 3-2 ネットワーク構成設定

| | 局番 | 局種別 | RX/RX 設定 | | RWw/RWr 設定 | |
|---|----|---------------|----------|------|------------|------|
| | | | 先頭 | 最終 | 先頭 | 最終 |
| 1 | 1 | インテリジェントデバイス局 | 0000 | 00FF | 0000 | 00FF |

(3) リフレッシュパラメータの設定

- 1) リフレッシュパラメータ設定画面を表示し、下記のように設定します。

| | リンク側 | | | | | CPU側 | | | |
|------|-------|-----|------|------|---|-------|-----|--------|--------|
| | デバイス名 | 点数 | 先頭 | 最終 | | デバイス名 | 点数 | 先頭 | 最終 |
| SB転送 | SB | 512 | 0000 | 01FF | ⇔ | SB | 512 | 0000 | 01FF |
| SW転送 | SW | 512 | 0000 | 01FF | ⇔ | SW | 512 | 0000 | 01FF |
| 転送1 | RX | 256 | 0000 | 00FF | ⇔ | X | 256 | 1000 | 10FF |
| 転送2 | RY | 256 | 0000 | 00FF | ⇔ | Y | 256 | 1000 | 10FF |
| 転送3 | RWw | 128 | 0000 | 007F | ⇔ | W | 128 | 000000 | 00007F |
| 転送4 | RWr | 128 | 0000 | 007F | ⇔ | W | 128 | 000080 | 0000FF |
| 転送5 | | | | | ⇔ | | | | |
| 転送6 | | | | | ⇔ | | | | |
| 転送7 | | | | | ⇔ | | | | |
| 転送8 | | | | | ⇔ | | | | |

表 3-3 リフレッシュパラメータ設定

| リンク側 | | | | CPU側 | |
|-------|------|------|---|-------|--------|
| デバイス名 | 先頭 | 最終 | | デバイス名 | 先頭 |
| SB | 0000 | 01FF | ⇔ | SB | 0000 |
| SW | 0000 | 01FF | ⇔ | SW | 0000 |
| RX | 0000 | 00FF | ⇔ | X | 1000 |
| RY | 0000 | 00FF | ⇔ | Y | 1000 |
| RWw | 0000 | 007F | ⇔ | W | 000000 |
| RWr | 0000 | 007F | ⇔ | W | 000080 |

■位置決めデータの設定

本プログラムで使用する位置決めユニット LD75 の設定を説明します。

(1) 位置決めデータ設定

1) 軸 1 位置決めデータ設定画面を表示し、下記のように設定します。

プロジェクトウィンドウ ⇒ [インテリジェント機能ユニット] ⇒ ユニット形名 ⇒ [軸 1 位置決めデータ]



表 3-4 軸 1 位置決めデータ

| No. | 運転パターン | 制御方式 | 加速時間 No. | 減速時間 No. | 位置決めアドレス | 指令速度 |
|-----|--------|--------------|----------|----------|--------------|---------------|
| 1 | 1:連続 | 02h:INC 直線 1 | 0:1000 | 0:1000 | 200000 pulse | 10000 pulse/s |
| 2 | 1:連続 | 01h:ABS 直線 1 | 0:1000 | 0:1000 | 100000 pulse | 5000 pulse/s |
| 5 | 1:連続 | 04h:正転 速度 1 | 0:1000 | 0:1000 | | 20000 pulse/s |
| 10 | 1:連続 | 05h:逆転 速度 1 | 0:1000 | 0:1000 | | 3000 pulse/s |
| 15 | 0:終了 | 03h:定寸送り 1 | 0:1000 | 0:1000 | 250000 pulse | 8000 pulse/s |

■インタロックプログラムの作成

本プログラムを使用する際は、インタロックプログラムの作成が必要です。以下にインタロックプログラムの例を示します。
(MC 命令と MCR 命令の間に、使用するサンプルラダーを設定してください。)

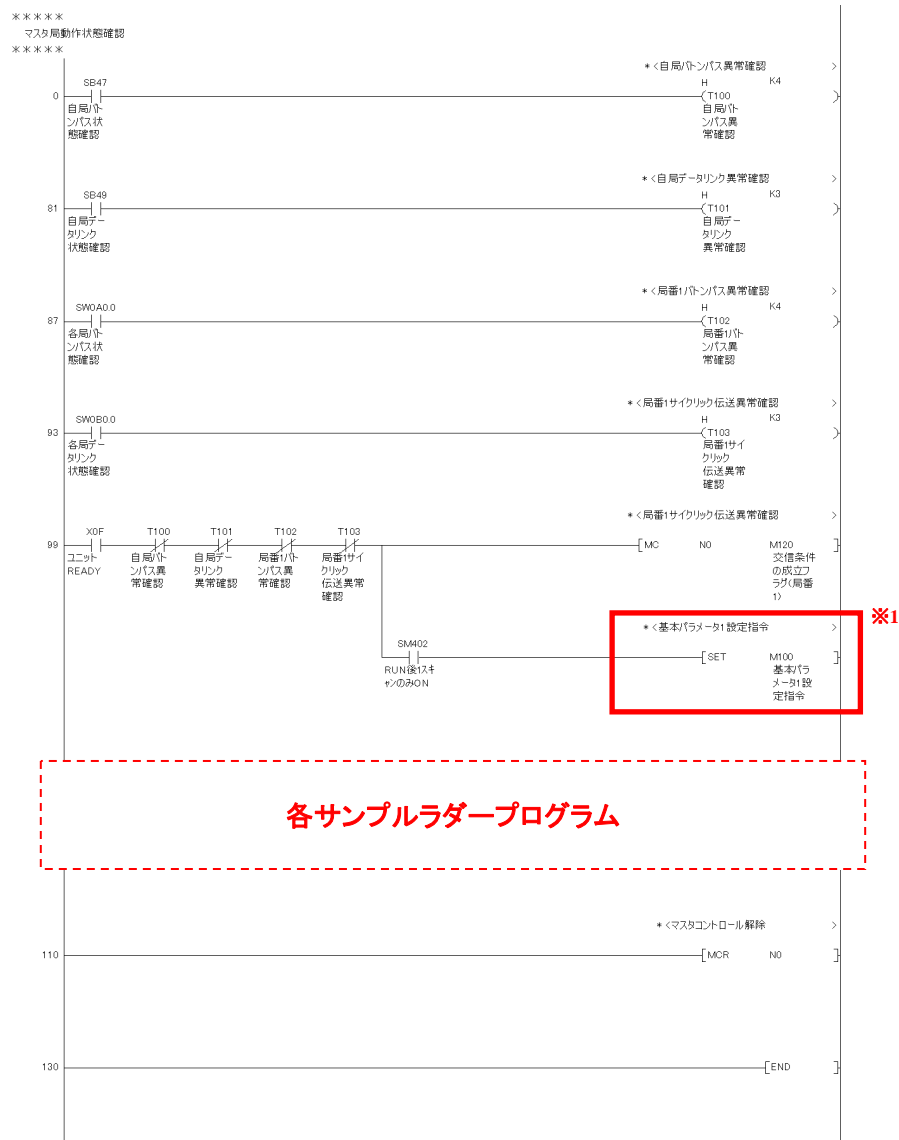
インタロックプログラムのサンプルは、以下のプロジェクト(プログラム名)を参考にしてください。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(00Main)

本プログラムでは、下記のリンク特殊リレー(SB)およびリンク特殊レジスタ(SW)でインタロックをとってください。

- ・自局バトンパス状態(SB0047)
- ・自局のデータリンク状態(SB0049)
- ・各局バトンパス状態(SW00A0～SW00A7)
- ・各局のデータリンク状態(SW00B0～SW00B7)

例 インタロックプログラム(局番 1)



※1 インタロックプログラム動作完了後に、パラメータ設定(01SetPRM)の基本パラメータ 1 設定指令(M100)を ON します。

3.1 パラメータ設定

機能概要

基本パラメータ, 原点復帰パラメータ, 速度・位置切換え制御(ABS)用パラメータの設定を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(01SetPRM)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-------------------------|-----|
| 1 | X4D | ビット | 速・位切換(ABS)用設定指令 | - |
| 2 | M50 | ビット | 基本パラメータ 1 設定完了デバイス | - |
| 3 | M51 | ビット | 原点復帰基本パラメータ設定完了デバイス | - |
| 4 | M52 | ビット | 速・位切換(ABS)パラメータ設定完了デバイス | - |
| 5 | M100 | ビット | 基本パラメータ 1 設定指令 | - |
| 6 | M101 | ビット | 原点復帰基本パラメータ設定指令 | - |
| 7 | M102 | ビット | 速・位切換(ABS)用設定指令 | - |
| 8 | M103 | ビット | 位置決めデータ設定指令 | - |
| 9 | M5000 | ビット | 基本パラメータ 1 完了デバイス | - |
| 10 | M5001 | ビット | 基本パラメータ 1 異常完了デバイス | - |
| 11 | M5010 | ビット | 原点復帰基本パラメータ完了デバイス | - |
| 12 | M5011 | ビット | 原点復帰基本パラメータ異常完了デバイス | - |
| 13 | M5020 | ビット | 単位設定完了デバイス | - |
| 14 | M5021 | ビット | 単位設定異常完了デバイス | - |
| 15 | M5022 | ビット | S/W ストロークリミット完了デバイス | - |
| 16 | M5023 | ビット | S/W ストロークリミット異常完了デバイス | - |

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|---------------------------|---------------------------|
| 17 | M5024 | ビット | 速度制御時の送り現在値完了デバイス | - |
| 18 | M5025 | ビット | 速度制御時の送り現在値異常完了デバイス | - |
| 19 | M5026 | ビット | 速度・位置機能設定完了デバイス | - |
| 20 | M5027 | ビット | 速度・位置機能設定異常完了デバイス | - |
| 21 | D50 | ワード | 単位設定 | 単位設定(0:mm)を設定します。 |
| 22 | D51 | ワード | 1回転あたりのパルス数 | 1回あたりのパルス数を設定します。 |
| 23 | D52 | ワード | 1回転あたりの移動量 | 1回あたりの移動量を設定します。 |
| 24 | D53 | ワード | 単位倍率 | 単位倍率を設定します。 |
| 25 | D54 | ワード | パルス出力モード | パルス出力モードを設定します。 |
| 26 | D55 | ワード | 回転方向設定 | 回転方向を設定します。 |
| 27 | D56 | ワード | 始動時バイアス速度(下位 16ビット) | 始動時バイアス速度を設定します。 |
| 28 | D57 | ワード | 始動時バイアス速度(上位 16ビット) | |
| 29 | D150 | ワード | 単位設定 | 単位設定(2:degree)を設定します。 |
| 30 | D151 | ワード | S/W ストロークリミット上限(下位 16ビット) | S/W ストロークリミット上限を設定します。 |
| 31 | D152 | ワード | S/W ストロークリミット上限(上位 16ビット) | |
| 32 | D153 | ワード | S/W ストロークリミット下限(下位 16ビット) | S/W ストロークリミット下限を設定します。 |
| 33 | D154 | ワード | S/W ストロークリミット下限(上位 16ビット) | |
| 34 | D155 | ワード | 速度制御時の送り現在値 | 速度制御時の送り現在値を設定します。 |
| 35 | D156 | ワード | 速度・位置機能選択(ABS モード) | 速度・位置機能選択(ABS モード)を設定します。 |
| 36 | D200 | ワード | 原点復帰方式 | 原点復帰方式を設定します。 |
| 37 | D201 | ワード | 原点復帰方向 | 原点復帰方向を設定します。 |
| 38 | D202 | ワード | 原点アドレス(下位 16ビット) | 原点アドレスを設定します。 |
| 39 | D203 | ワード | 原点アドレス(上位 16ビット) | |
| 40 | D204 | ワード | 原点復帰速度(下位 16ビット) | 原点復帰速度を設定します。 |
| 41 | D205 | ワード | 原点復帰速度(上位 16ビット) | |

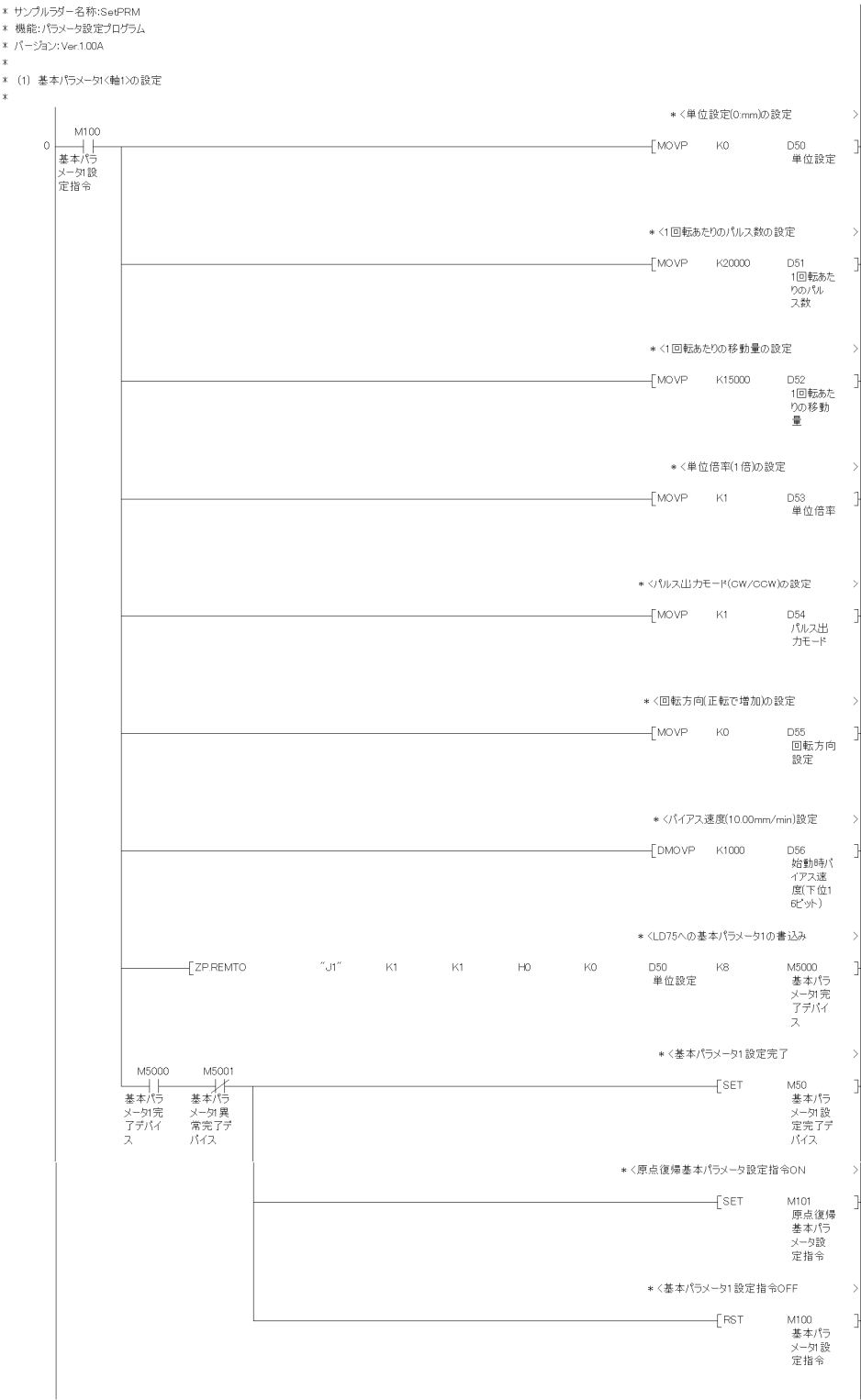
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-------------------|-----------------|
| 42 | D206 | ワード | クリープ速度(下位 16 ビット) | クリープ速度を設定します。 |
| 43 | D207 | ワード | クリープ速度(上位 16 ビット) | |
| 44 | D208 | ワード | 原点復帰リトライ | 原点復帰リトライを設定します。 |

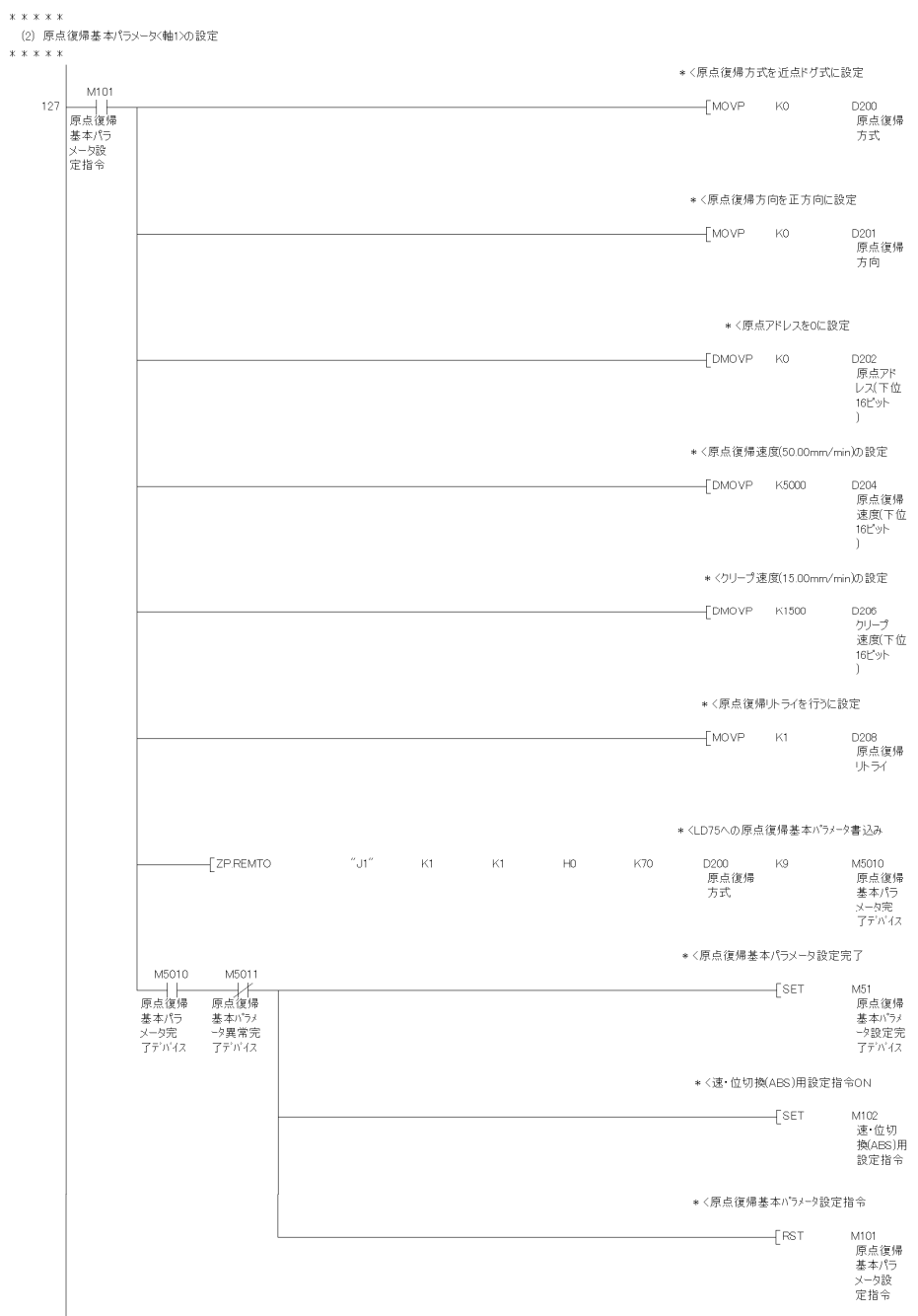
バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

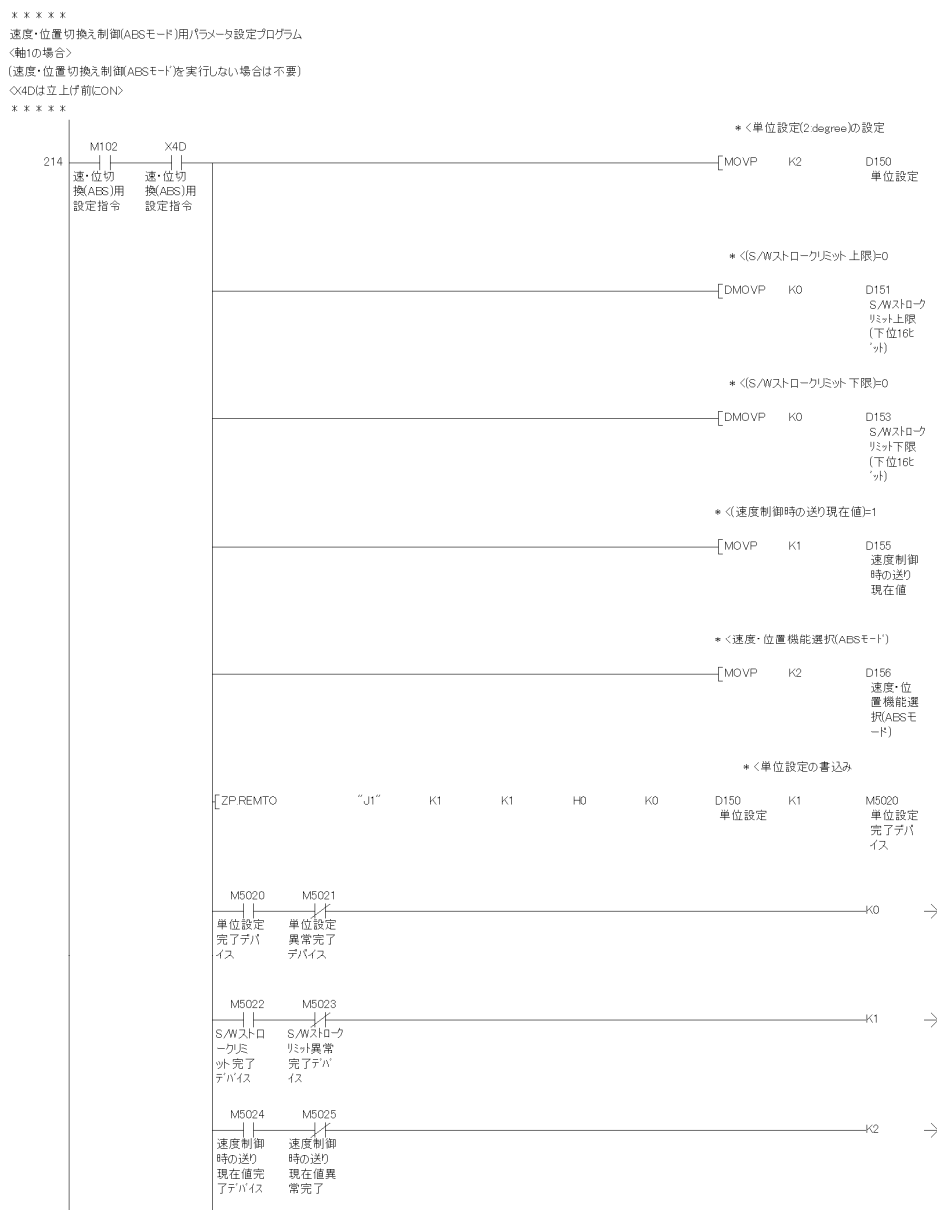
プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。

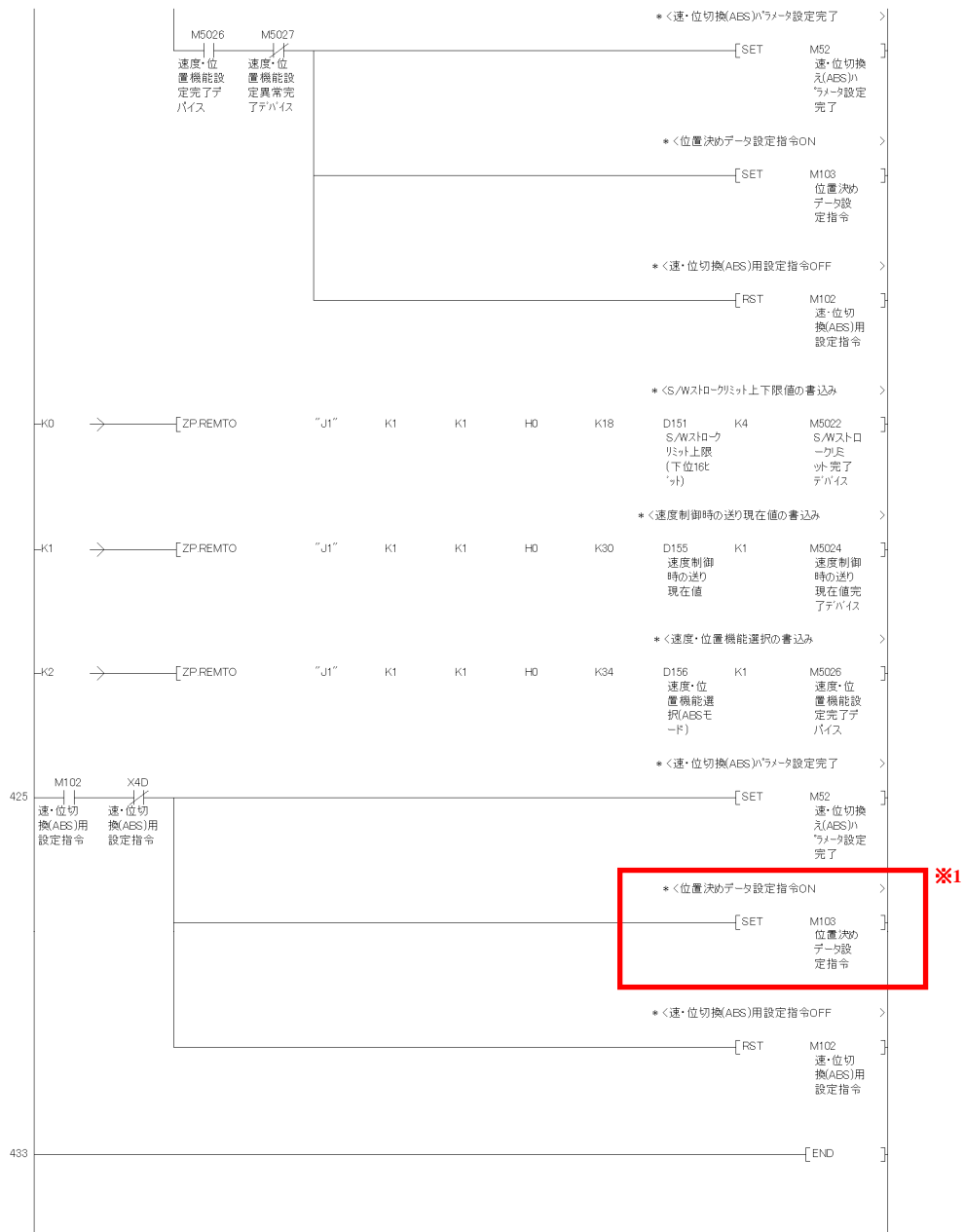




続きは、次ページを参照して下さい。



続きは、次ページを参照して下さい。



3.2 位置決めデータ設定

機能概要

位置決めデータの設定を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(02SetPOS)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

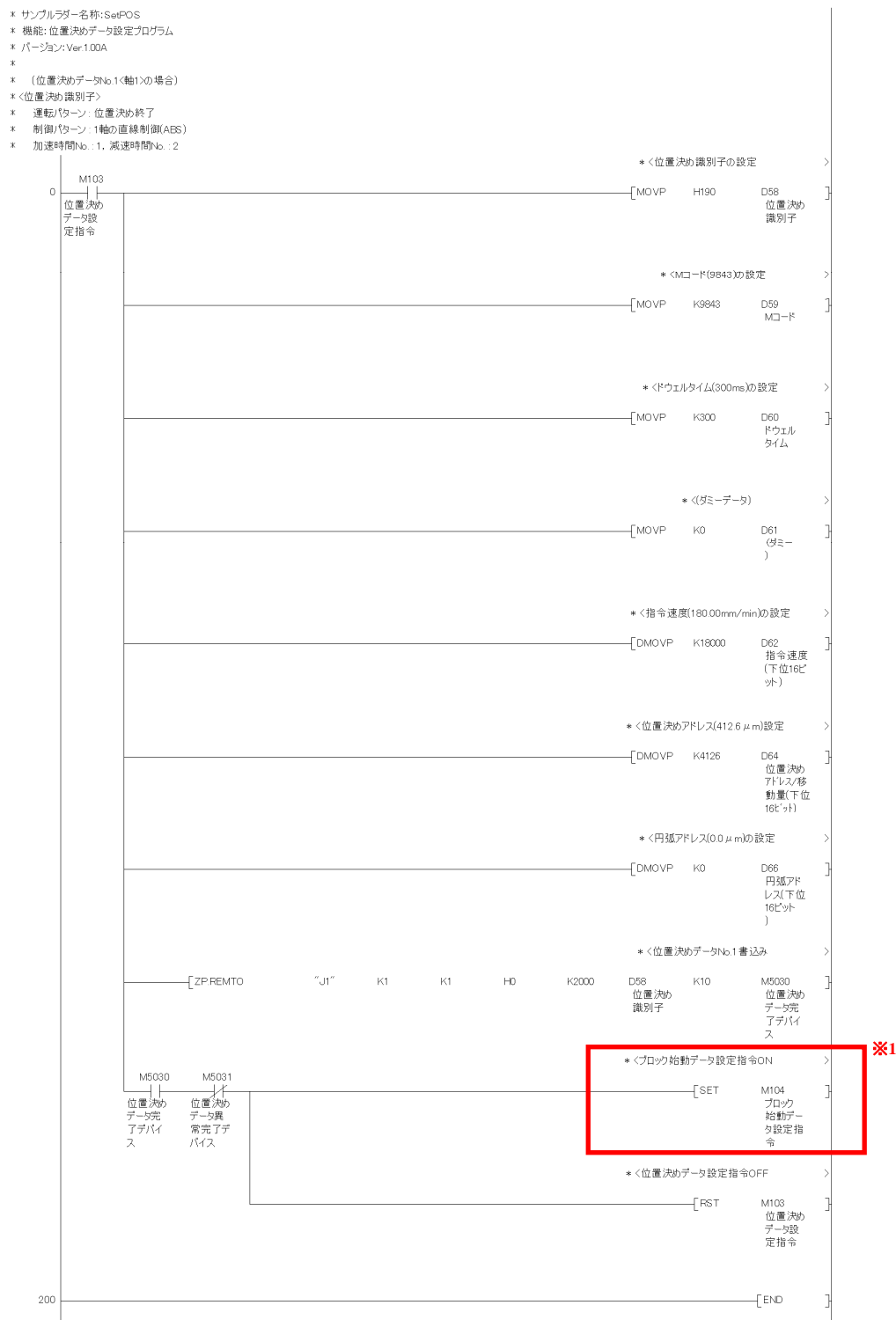
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-------------------------|-----------------|
| 1 | M103 | ビット | 位置決めデータ設定指令 | - |
| 2 | M104 | ビット | ブロック始動データ設定指令 | - |
| 3 | M5030 | ビット | 位置決めデータ完了デバイス | - |
| 4 | M5031 | ビット | 位置決めデータ異常完了デバイス | - |
| 5 | D58 | ワード | 位置決め識別子 | 位置決め識別子を設定します。 |
| 6 | D59 | ワード | M コード | M コードを設定します。 |
| 7 | D60 | ワード | ドウェルタイム | ドウェルタイムを設定します。 |
| 8 | D61 | ワード | (ダミー) | - |
| 9 | D62 | ワード | 指令速度(下位 16 ビット) | 指令速度を設定します。 |
| 10 | D63 | ワード | 指令速度(上位 16 ビット) | |
| 11 | D64 | ワード | 位置決めアドレス/移動量(下位 16 ビット) | 位置決めアドレスを設定します。 |
| 12 | D65 | ワード | 位置決めアドレス/移動量(上位 16 ビット) | |
| 13 | D66 | ワード | 円弧アドレス(下位 16 ビット) | 円弧アドレスを設定します。 |
| 14 | D67 | ワード | 円弧アドレス(上位 16 ビット) | |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



※1 本プログラム動作完了後に、ブロック始動データ設定(03SetBlk)のブロック始動データ設定指令(M104)を ON します。

3.3 ブロック始動データ設定

機能概要

ブロック始動データの設定を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(03SetBlk)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

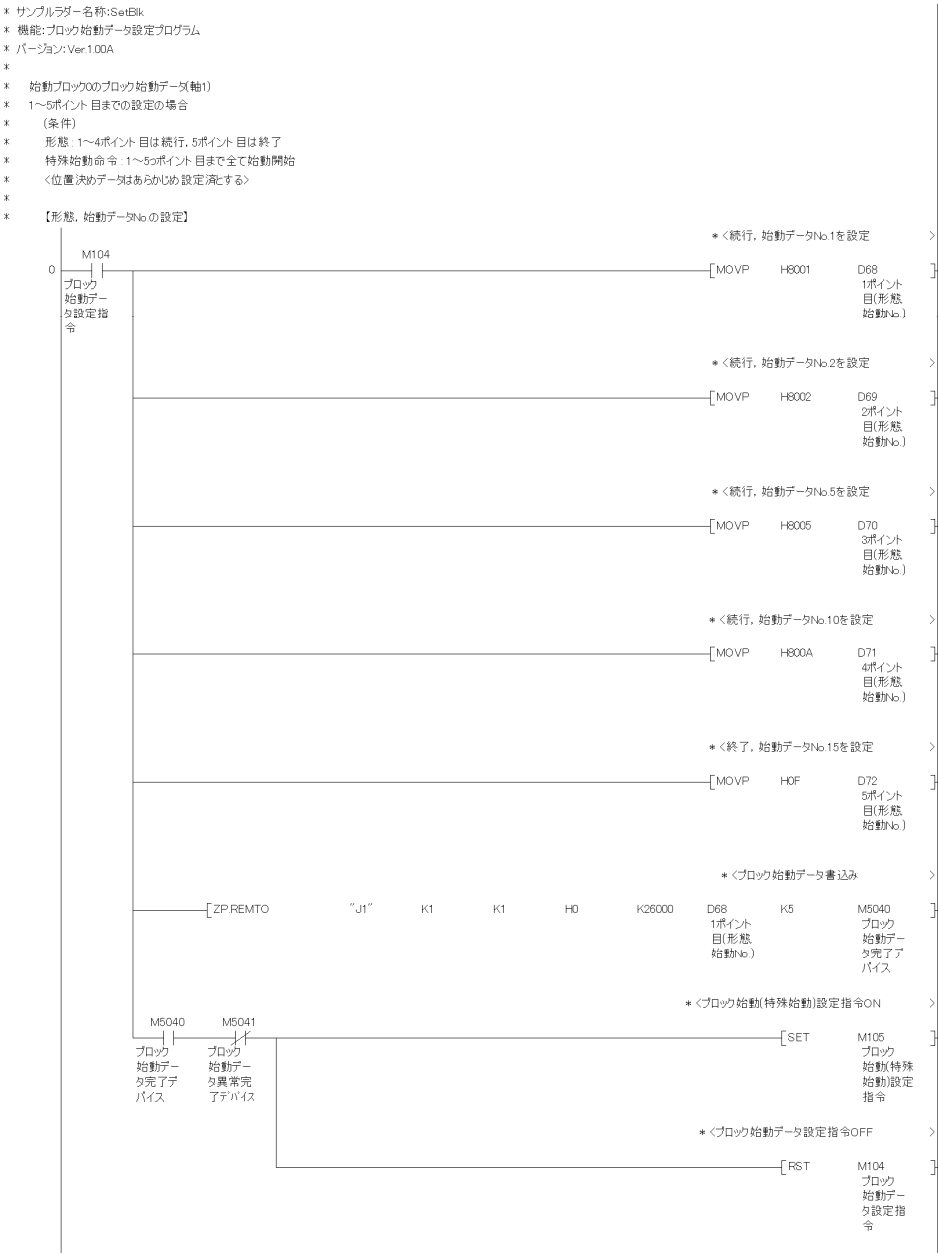
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|----------------------|-------------------------|
| 1 | M104 | ビット | ブロック始動データ設定指令 | - |
| 2 | M105 | ビット | ブロック始動(特殊始動)設定指令 | - |
| 3 | M5040 | ビット | ブロック始動データ完了デバイス | - |
| 4 | M5041 | ビット | ブロック始動データ異常完了デバイス | - |
| 5 | M5050 | ビット | ブロック始動(特殊始動)完了デバイス | - |
| 6 | M5051 | ビット | ブロック始動(特殊始動)異常完了デバイス | - |
| 7 | D68 | ワード | 1 ポイント目(形態, 始動 No.) | 続行, 始動データ No.1 を設定します。 |
| 8 | D69 | ワード | 2 ポイント目(形態, 始動 No.) | 続行, 始動データ No.2 を設定します。 |
| 9 | D70 | ワード | 3 ポイント目(形態, 始動 No.) | 続行, 始動データ No.5 を設定します。 |
| 10 | D71 | ワード | 4 ポイント目(形態, 始動 No.) | 続行, 始動データ No.10 を設定します。 |
| 11 | D72 | ワード | 5 ポイント目(形態, 始動 No.) | 終了, 始動データ No.15 を設定します。 |
| 12 | D73 | ワード | 1 ポイント目(特殊始動命令) | 特殊始動命令(1 ポイント目)を設定します。 |
| 13 | D74 | ワード | 2 ポイント目(特殊始動命令) | 特殊始動命令(2 ポイント目)を設定します。 |
| 14 | D75 | ワード | 3 ポイント目(特殊始動命令) | 特殊始動命令(3 ポイント目)を設定します。 |
| 15 | D76 | ワード | 4 ポイント目(特殊始動命令) | 特殊始動命令(4 ポイント目)を設定します。 |
| 16 | D77 | ワード | 5 ポイント目(特殊始動命令) | 特殊始動命令(5 ポイント目)を設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

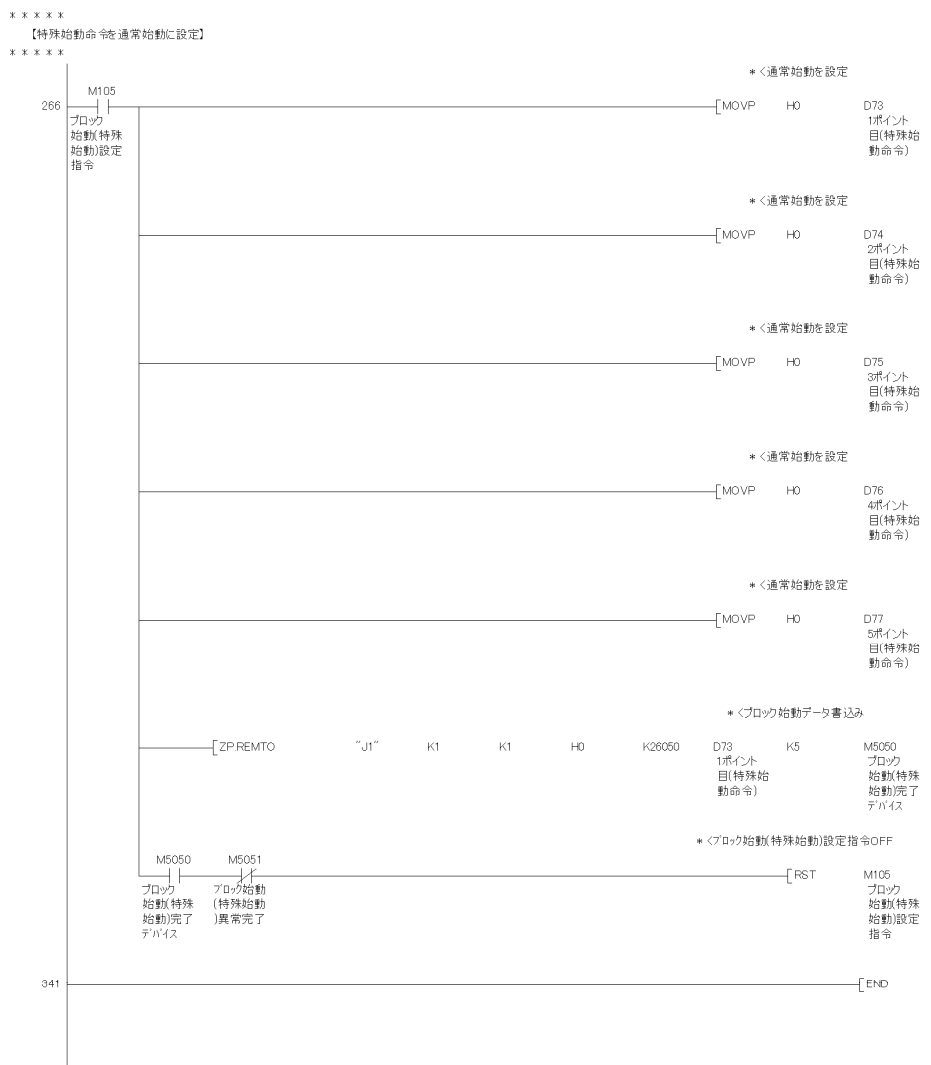
プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



続きは、次ページを参照して下さい。





3.4 原点復帰要求OFF

機能概要

軸 1 の原点復帰要求を OFF します。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(04OffBas)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

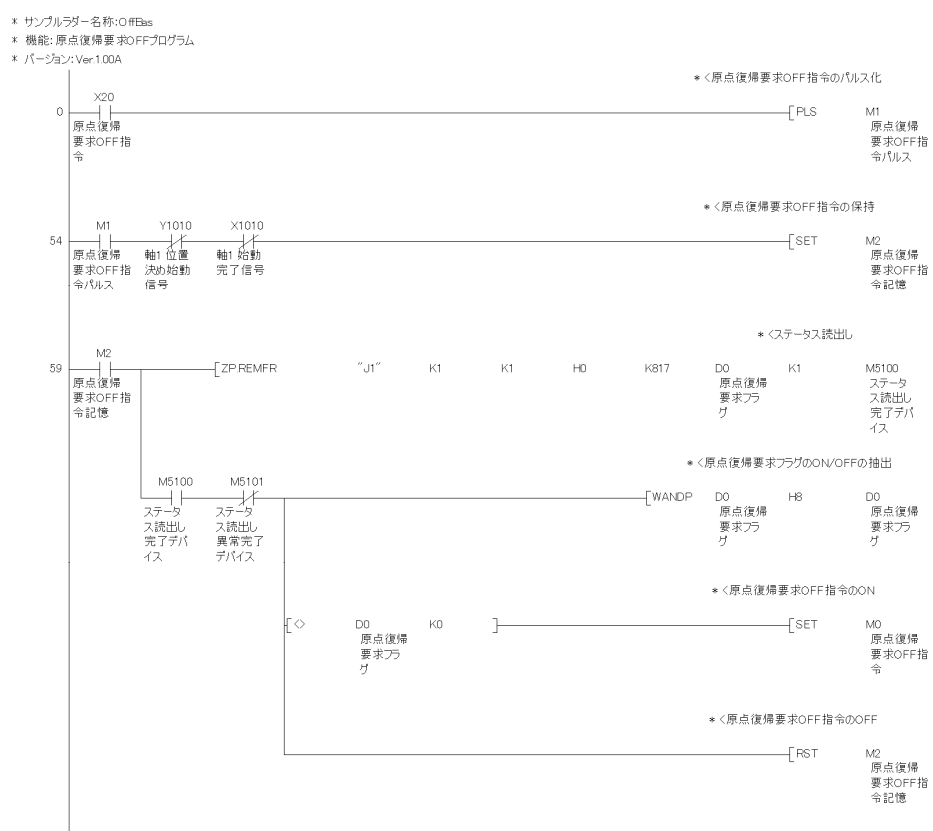
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|---------------------|--------------------------|
| 1 | X20 | ビット | 原点復帰要求 OFF 指令 | - |
| 2 | X1010 | ビット | 軸 1 始動完了信号 | - |
| 3 | Y1010 | ビット | 軸 1 位置決め始動信号 | - |
| 4 | M0 | ビット | 原点復帰要求 OFF 指令 | - |
| 5 | M1 | ビット | 原点復帰要求 OFF 指令パルス | - |
| 6 | M2 | ビット | 原点復帰要求 OFF 指令記憶 | - |
| 7 | M60 | ビット | 原点復帰要求 OFF 指令確認パルス | - |
| 8 | M5100 | ビット | ステータス読出し完了デバイス | - |
| 9 | M5101 | ビット | ステータス読出し異常完了デバイス | - |
| 10 | M5110 | ビット | 原点復帰要求 OFF 完了デバイス | - |
| 11 | M5111 | ビット | 原点復帰要求 OFF 異常完了デバイス | - |
| 12 | M5120 | ビット | ステータス読出し完了デバイス | - |
| 13 | M5121 | ビット | ステータス読出し異常完了デバイス | - |
| 14 | D0 | ワード | 原点復帰要求フラグ | 原点復帰要求フラグを取得します。 |
| 15 | D81 | ワード | 原点復帰要求フラグ OFF 設定値 | 原点復帰要求フラグ OFF 設定値を設定します。 |

バージョンアップ履歴

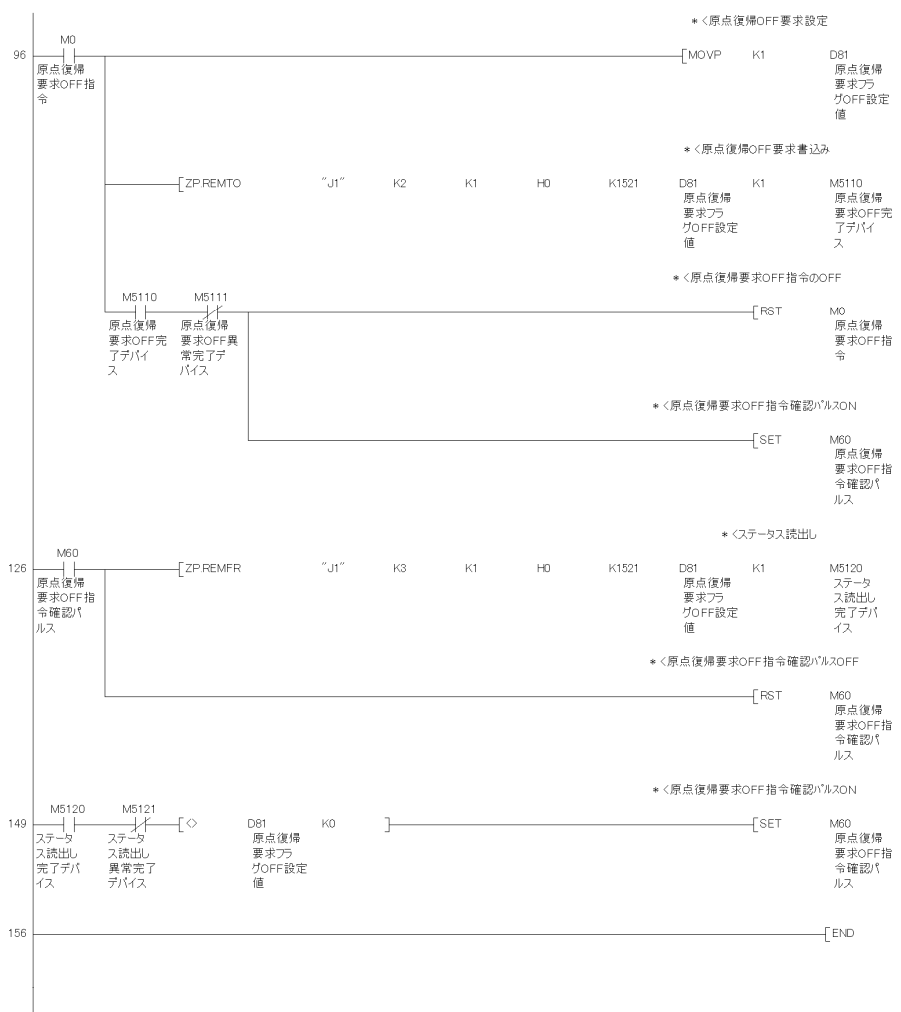
| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



続きは、次ページを参照して下さい。



3.5 外部指令機能有効設定

機能概要

外部指令機能の有効/無効設定を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(05SetOut)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

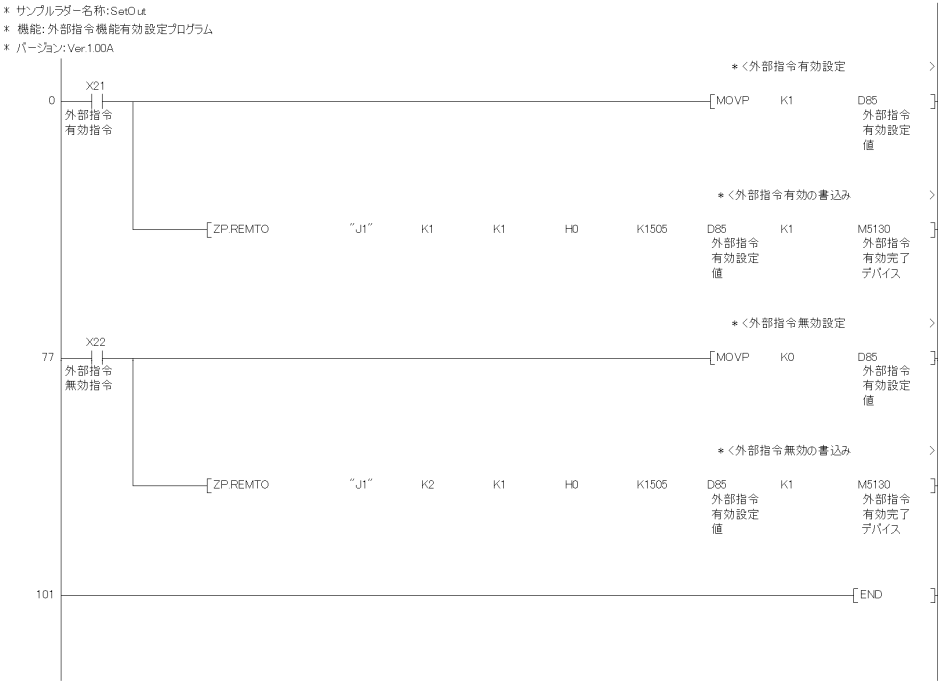
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|--------------|-----------------------|
| 1 | X21 | ビット | 外部指令有効指令 | 外部指令を有効にする場合, ON します。 |
| 2 | X22 | ビット | 外部指令無効指令 | 外部指令を無効にする場合, ON します。 |
| 3 | M5130 | ビット | 外部指令有効完了デバイス | - |
| 4 | D85 | ワード | 外部指令有効設定値 | 外部指令有効設定値を設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



3.6 シーケンサレディ信号[Y0]ON

機能概要

シーケンサレディ信号[Y0]の ON を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(06OnRdy)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

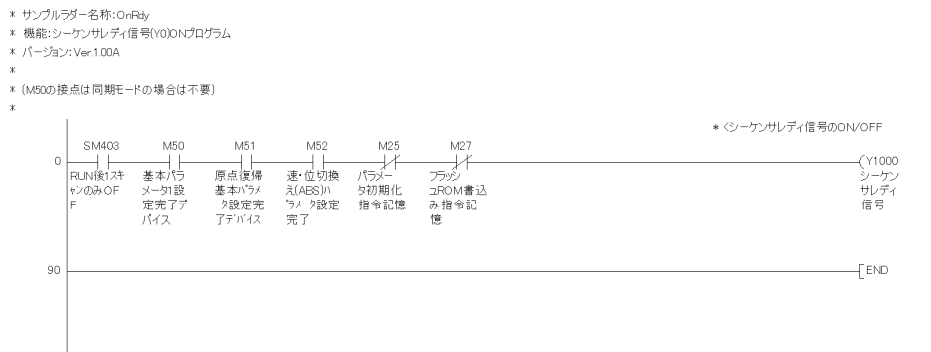
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|--------------------------|-------------------------|
| 1 | SM403 | ビット | シーケンサレディ信号[Y0]ON トリガ | RUN 後 1 スキャンのみ OFF します。 |
| 2 | Y1000 | ビット | シーケンサレディ信号 | - |
| 3 | M25 | ビット | パラメータ初期化指令記憶 | - |
| 4 | M27 | ビット | フラッシュ ROM 書込み指令記憶 | - |
| 5 | M50 | ビット | 基本パラメータ 1 設定完了デバイス | - |
| 6 | M51 | ビット | 原点復帰基本パラメータ設定完了デバイス | - |
| 7 | M52 | ビット | 速・位切換え(ABS)パラメータ設定完了デバイス | - |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



3.7 位置決め始動番号設定

機能概要

位置決め始動番号の設定を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(07SetNum)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|------------------|-----|
| 1 | X23 | ビット | 機械原点復帰指令 | - |
| 2 | X24 | ビット | 高速原点復帰指令 | - |
| 3 | X25 | ビット | 位置決め始動指令 | - |
| 4 | X26 | ビット | 速度・位置切換え運転指令 | - |
| 5 | X27 | ビット | 速度・位置切換え許可指令 | - |
| 6 | X28 | ビット | 速度・位置切換え禁止指令 | - |
| 7 | X29 | ビット | 移動量変更指令 | - |
| 8 | X2A | ビット | 高度な位置決め制御始動指令 | - |
| 9 | X40 | ビット | 位置・速度切換え運転指令 | - |
| 10 | X41 | ビット | 位置・速度切換え許可指令 | - |
| 11 | X42 | ビット | 位置・速度切換え禁止指令 | - |
| 12 | X43 | ビット | 速度変更指令 | - |
| 13 | M3 | ビット | 高速原点復帰指令 | - |
| 14 | M4 | ビット | 高速原点復帰指令記憶 | - |
| 15 | M6 | ビット | 位置決め始動指令記憶 | - |
| 16 | M5100 | ビット | ステータス読出し完了デバイス | - |
| 17 | M5101 | ビット | ステータス読出し異常完了デバイス | - |
| 18 | M5140 | ビット | 速度・位置切換え許可完了デバイス | - |
| 19 | M5150 | ビット | 移動量変更許可完了デバイス | - |
| 20 | M5160 | ビット | 位置・速度切換え許可完了デバイス | - |
| 21 | M5170 | ビット | 速度変更完了デバイス | - |

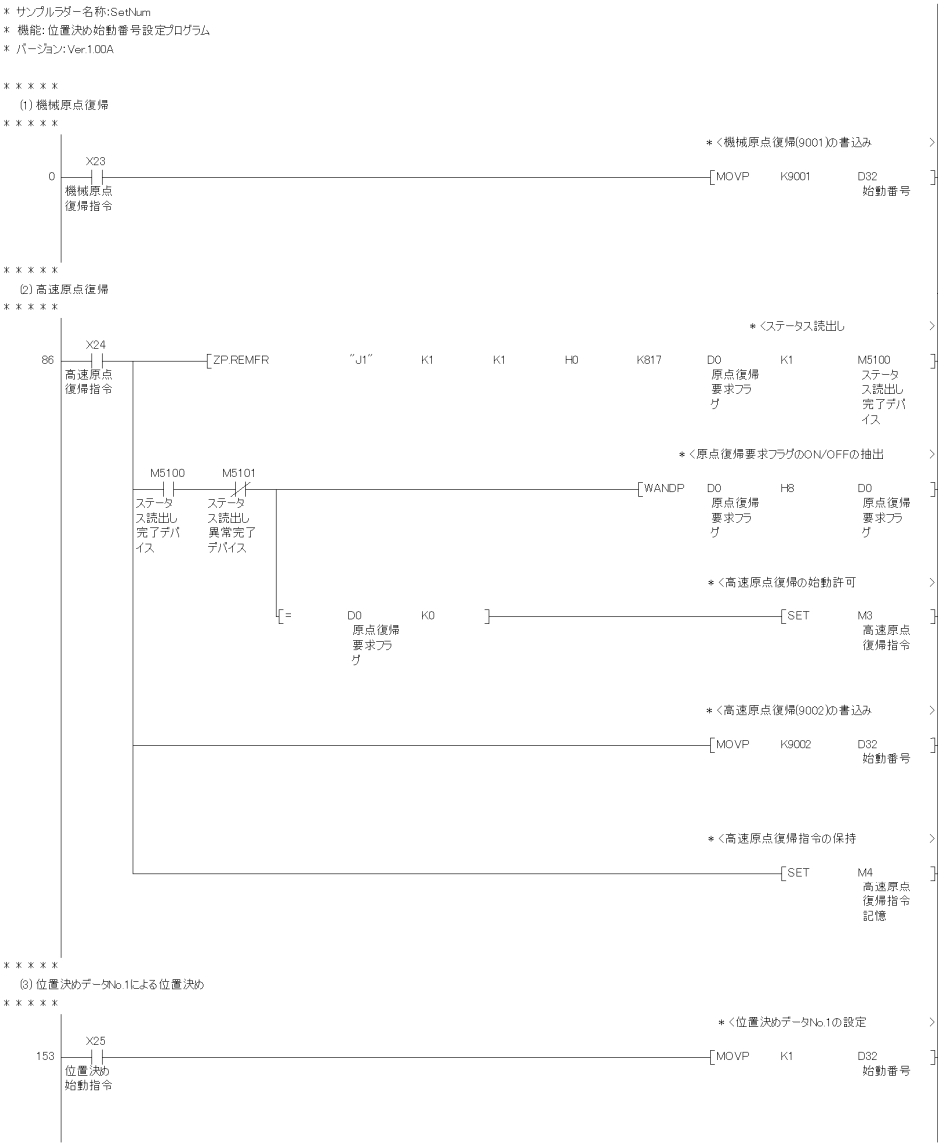
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|----------------|---------------------|
| 22 | D0 | ワード | 原点復帰要求フラグ | 原点復帰要求フラグを取得します。 |
| 23 | D1 | ワード | 速度(下位 16 ビット) | 速度を設定します。 |
| 24 | D2 | ワード | 速度(上位 16 ビット) | |
| 25 | D3 | ワード | 移動量(下位 16 ビット) | 移動量を設定します。 |
| 26 | D4 | ワード | 移動量(上位 16 ビット) | |
| 27 | D32 | ワード | 始動番号 | 始動番号を設定します。 |
| 28 | D86 | ワード | 速度・位置切換え許可設定値 | 速度・位置切換え許可設定を設定します。 |
| 29 | D87 | ワード | 位置・速度切換え許可設定値 | 位置・速度切換え許可設定を設定します。 |

バージョンアップ履歴

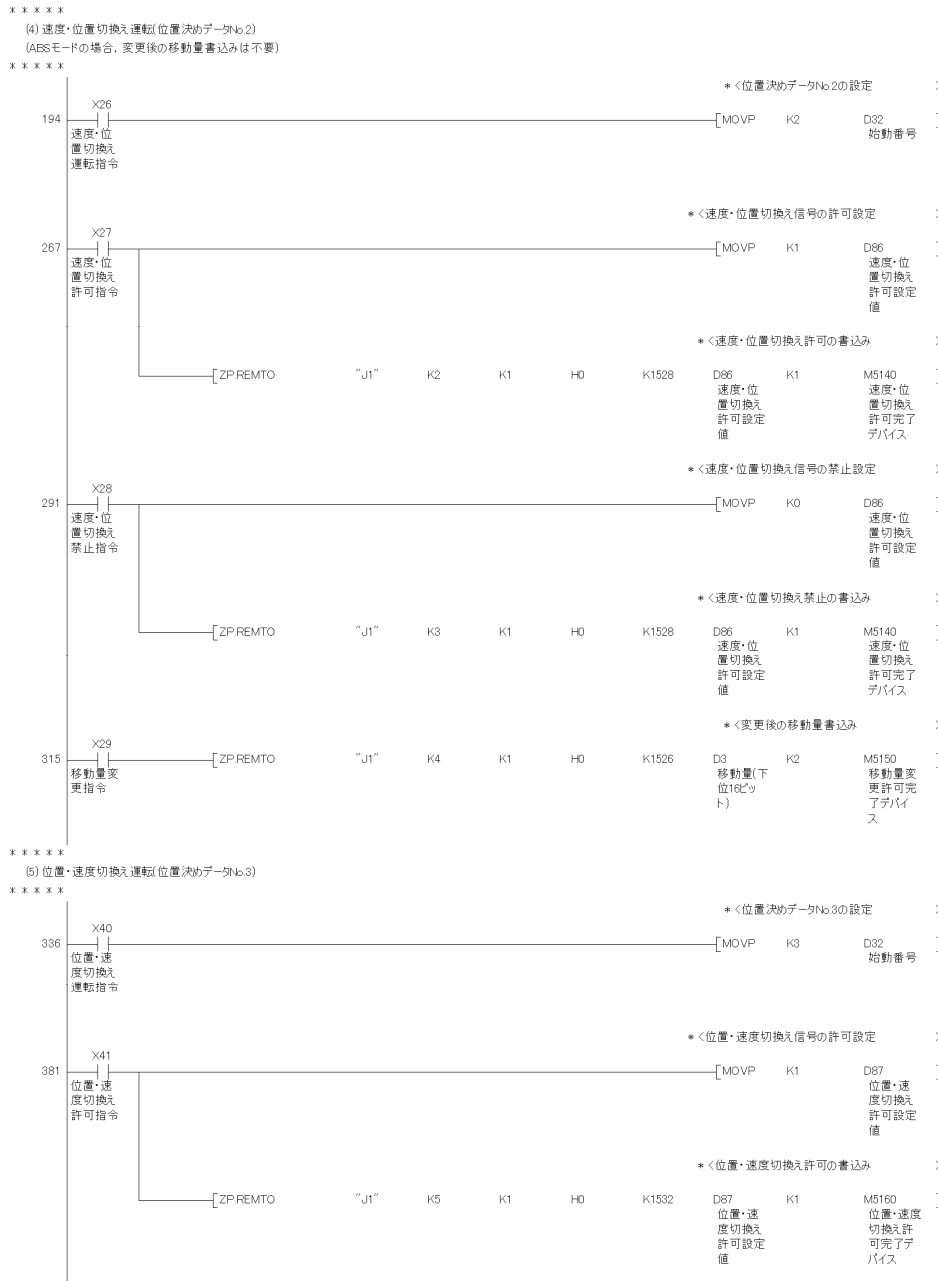
| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

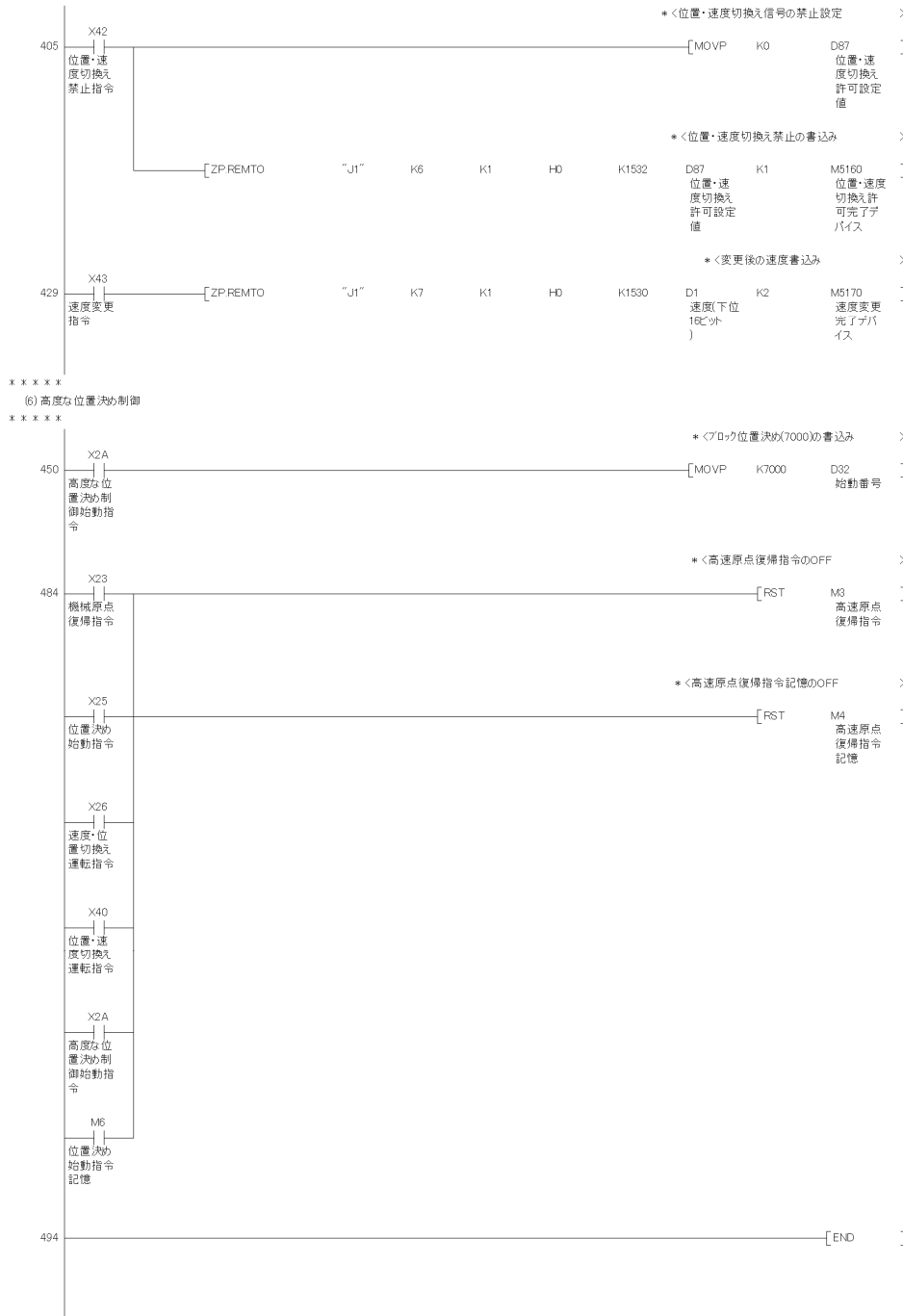
※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



続きは、次ページを参照して下さい。



続きは, 次ページを参照して下さい。



3.8 位置決め始動

機能概要

軸 1 の位置決め始動を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(08StaPOS)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

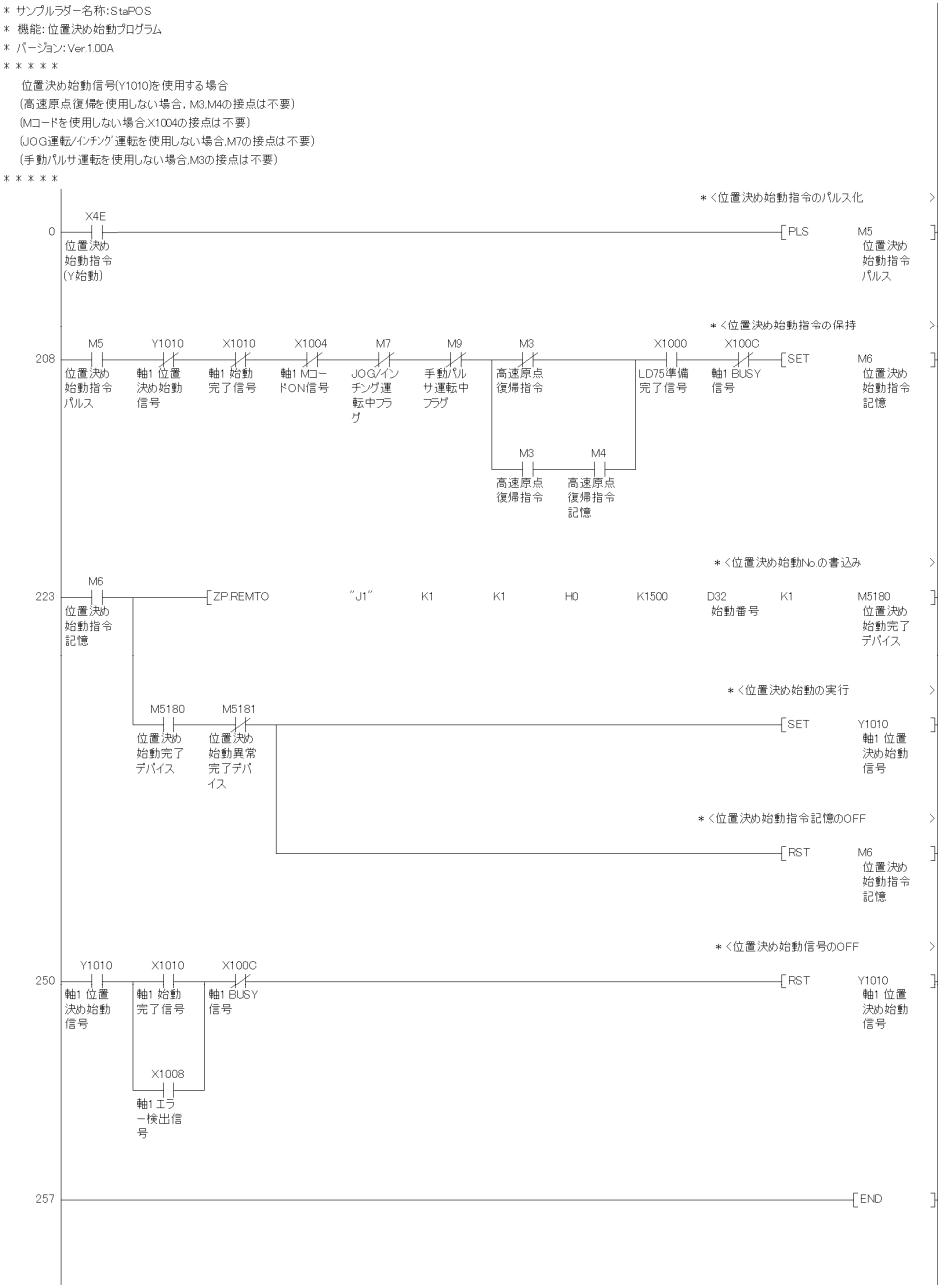
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-----------------|-------------|
| 1 | X4E | ビット | 位置決め始動指令(Y 始動) | - |
| 2 | X1000 | ビット | LD75 準備完了信号 | - |
| 3 | X1008 | ビット | 軸 1 エラー検出信号 | - |
| 4 | X100C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 5 | X1010 | ビット | 軸 1 始動完了信号 | - |
| 6 | X1004 | ビット | 軸 1 M コード ON 信号 | - |
| 7 | Y1010 | ビット | 軸 1 位置決め始動信号 | - |
| 8 | M3 | ビット | 高速原点復帰指令 | - |
| 9 | M4 | ビット | 高速原点復帰指令記憶 | - |
| 10 | M5 | ビット | 位置決め始動指令パルス | - |
| 11 | M6 | ビット | 位置決め始動指令記憶 | - |
| 12 | M7 | ビット | JOG/インテング運転中フラグ | - |
| 13 | M9 | ビット | 手動パルサ運転中フラグ | - |
| 14 | M5180 | ビット | 位置決め始動完了デバイス | - |
| 15 | M5181 | ビット | 位置決め始動異常完了デバイス | - |
| 16 | D32 | ワード | 始動番号 | 始動番号を設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



3.9 MコードOFF

機能概要

Mコード OFF 要求の設定を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(09MCode)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

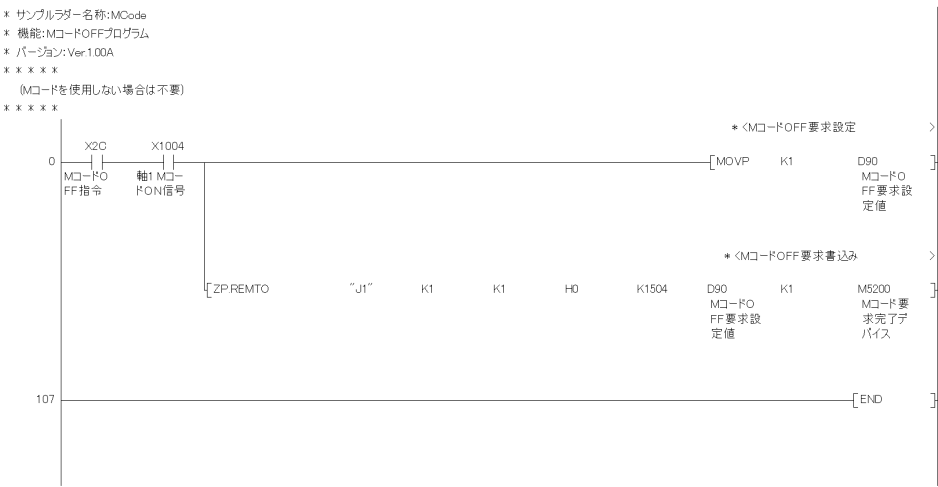
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|----------------|-----------------------|
| 1 | X2C | ビット | Mコード OFF 指令 | - |
| 2 | X1004 | ビット | 軸 1 Mコード ON 信号 | - |
| 3 | M5200 | ビット | Mコード要求完了デバイス | - |
| 4 | D90 | ワード | Mコード OFF 要求設定値 | Mコード OFF 要求設定値を設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



3.10 JOG運転設定

機能概要

軸 1 の JOG 運転設定を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(10SetJOG)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|---------------------|-----------------|
| 1 | X2D | ビット | JOG 運転速度設定指令 | - |
| 2 | M5210 | ビット | JOG 運転速度設定完了デバイス | - |
| 3 | D5 | ワード | インチング移動量 | インチング移動量を設定します。 |
| 4 | D6 | ワード | JOG 運転速度(下位 16 ビット) | JOG 運転速度を設定します。 |
| 5 | D7 | ワード | JOG 運転速度(上位 16 ビット) | |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



3.11 インチング運転設定

機能概要

軸 1 のインチング運転設定を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(11SetfINT)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|------------------|-----------------|
| 1 | X44 | ビット | インチング移動量設定指令 | - |
| 2 | M5220 | ビット | インチング移動量設定完了デバイス | - |
| 3 | D5 | ワード | インチング移動量 | インチング移動量を設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



3.12 JOG運転/イン칭ング運転実行

機能概要

軸 1 の JOG 運転/イン칭ング運転を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(12RunJOG)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

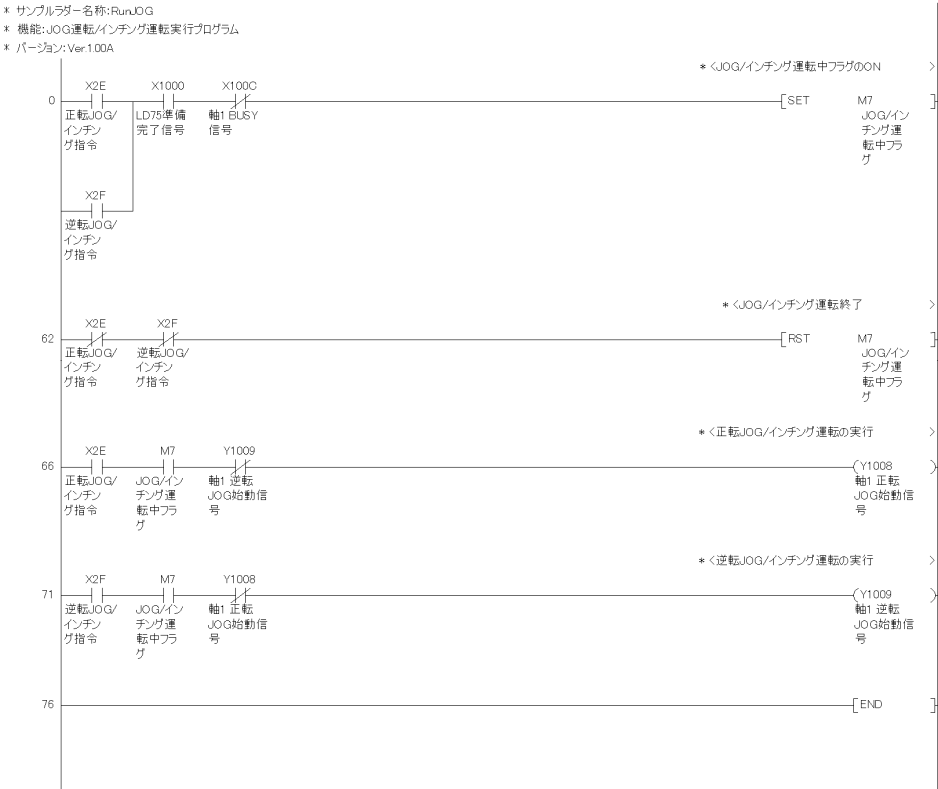
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-----------------|-----|
| 1 | X2E | ビット | 正転 JOG/イン칭ング指令 | - |
| 2 | X2F | ビット | 逆転 JOG/イン칭ング指令 | - |
| 3 | X1000 | ビット | LD75 準備完了信号 | - |
| 4 | X100C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 5 | Y1008 | ビット | 軸 1 正転 JOG 始動信号 | - |
| 6 | Y1009 | ビット | 軸 1 逆転 JOG 始動信号 | - |
| 7 | M7 | ビット | JOG/イン칭ング運転中フラグ | - |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



3.13 手動パルサ運転

機能概要

軸 1 の手動パルサ運転を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(13RunMPG)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

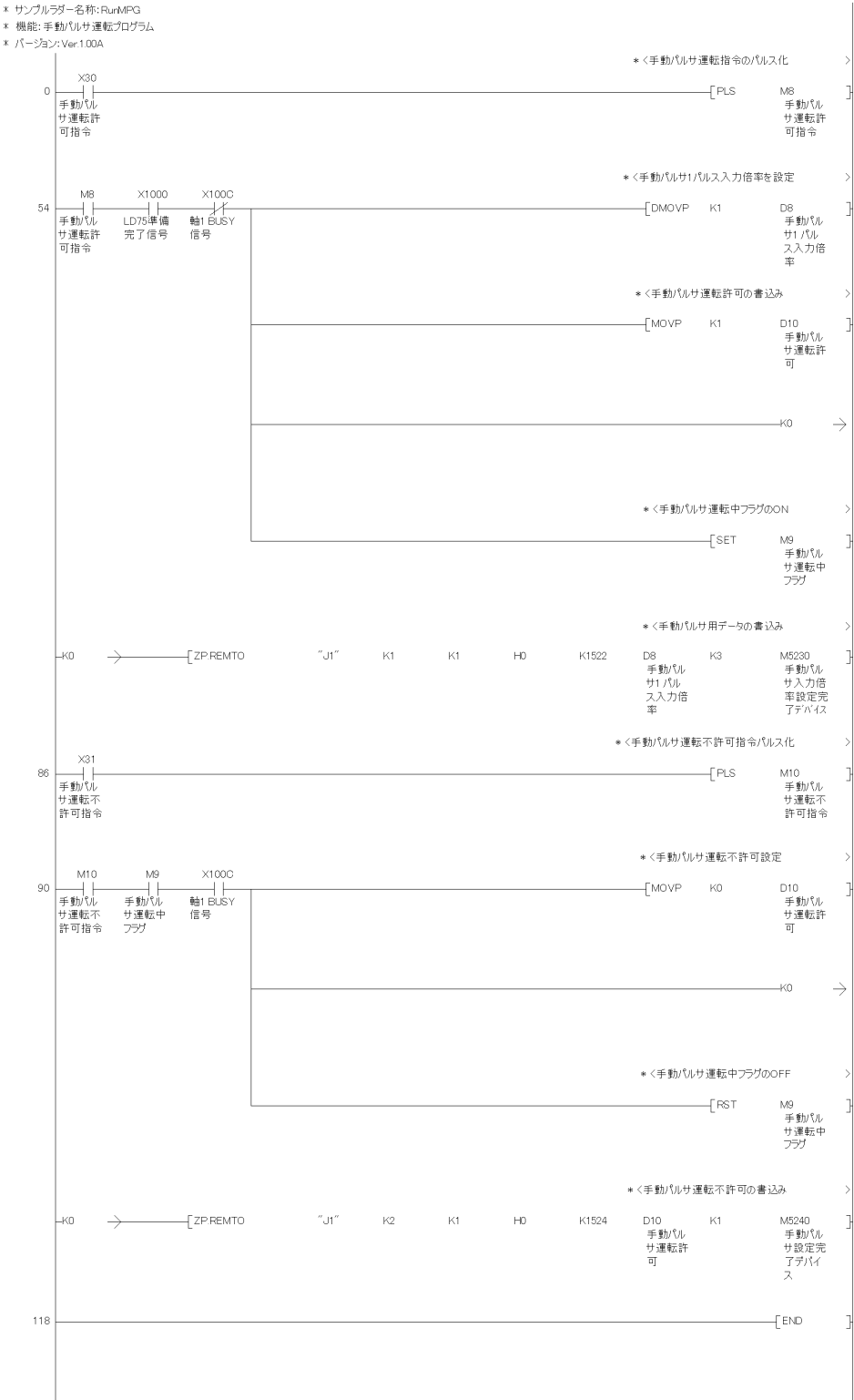
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-----------------------------|------------------------|
| 1 | X30 | ビット | 手動パルサ運転許可指令 | - |
| 2 | X31 | ビット | 手動パルサ運転不許可指令 | - |
| 3 | X1000 | ビット | LD75 準備完了信号 | - |
| 4 | X100C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 5 | M8 | ビット | 手動パルサ運転許可指令 | - |
| 6 | M9 | ビット | 手動パルサ運転中フラグ | - |
| 7 | M10 | ビット | 手動パルサ運転不許可指令 | - |
| 8 | M5230 | ビット | 手動パルサ入力倍率設定完了デバイス | - |
| 9 | M5240 | ビット | 手動パルサ設定完了デバイス | - |
| 10 | D8 | ワード | 手動パルサ 1 パルス入力倍率 (下位 16 ビット) | 手動パルサ 1 パルス入力倍率を設定します。 |
| 11 | D9 | ワード | 手動パルサ 1 パルス入力倍率 (上位 16 ビット) | |
| 12 | D10 | ワード | 手動パルサ運転許可 | 手動パルサ運転許可を設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



3.14 速度変更

機能概要

軸 1 の速度変更を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(14ChgSpd)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

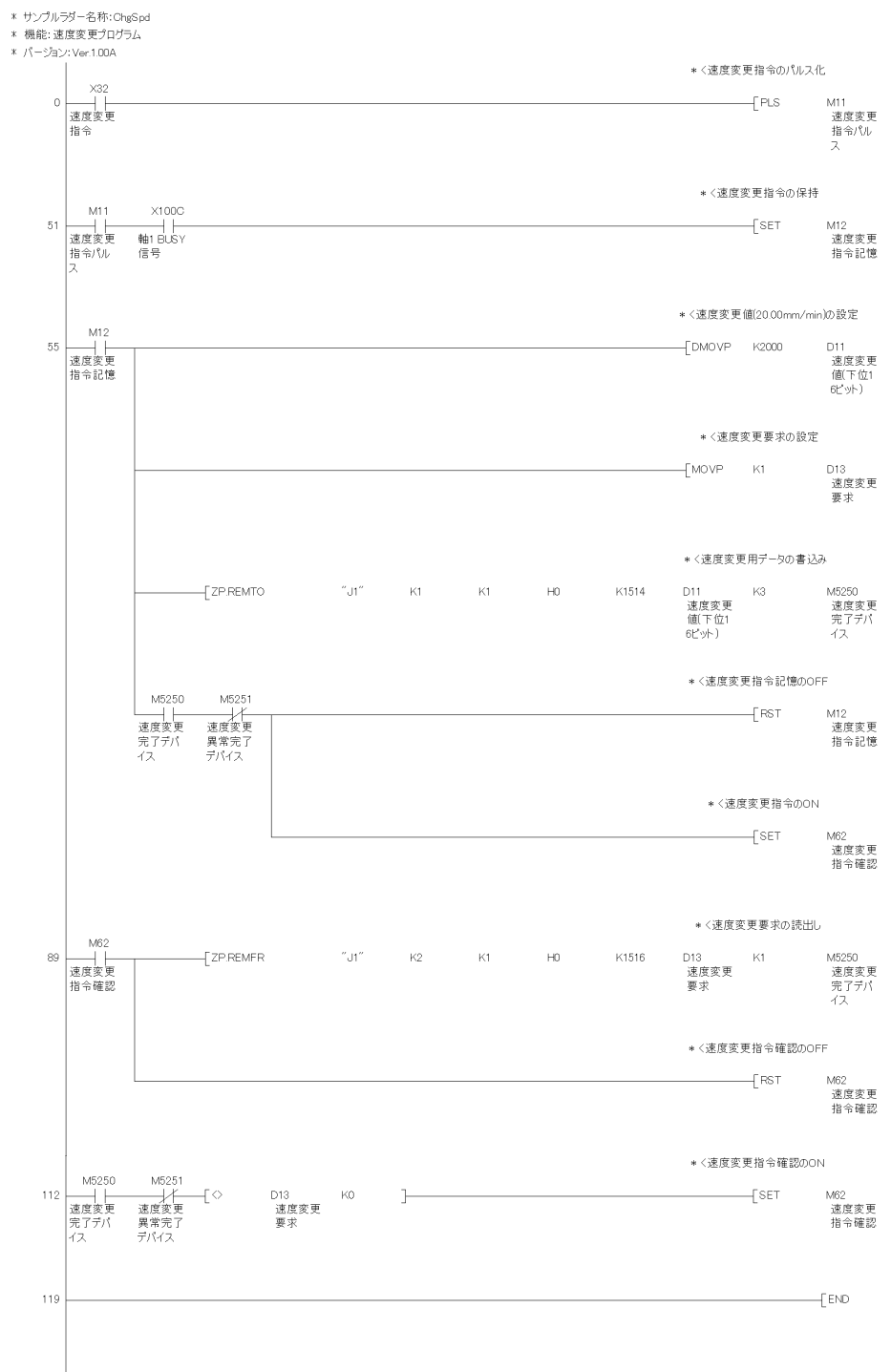
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|------------------|---------------|
| 1 | X32 | ビット | 速度変更指令 | - |
| 2 | X100C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 3 | M11 | ビット | 速度変更指令パルス | - |
| 4 | M12 | ビット | 速度変更指令記憶 | - |
| 5 | M62 | ビット | 速度変更指令確認 | - |
| 6 | M5250 | ビット | 速度変更完了デバイス | - |
| 7 | M5251 | ビット | 速度変更異常完了デバイス | - |
| 8 | D11 | ワード | 速度変更値(下位 16 ビット) | 速度変更値を設定します。 |
| 9 | D12 | ワード | 速度変更値(上位 16 ビット) | |
| 10 | D13 | ワード | 速度変更要求 | 速度変更要求を設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

| プログラム | |
|-------|------|
| 1 | はじめに |
| 2 | 基礎知識 |
| 3 | 応用知識 |
| 4 | 実践知識 |
| 5 | まとめ |

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



3.15 オーバライド

機能概要

軸 1 のオーバライド値の設定を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(15OvrRid)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

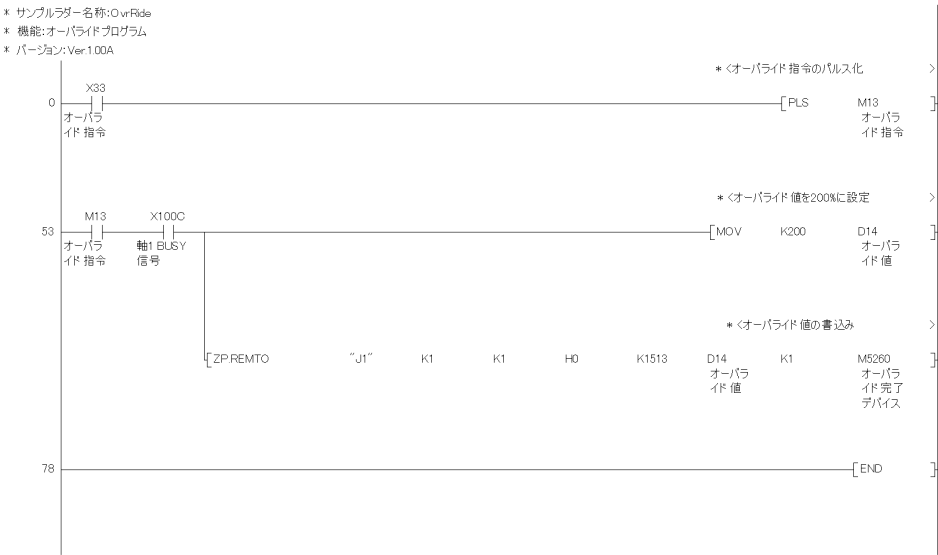
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|--------------|----------------|
| 1 | X33 | ビット | オーバライド指令 | - |
| 2 | X100C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 3 | M13 | ビット | オーバライド指令 | - |
| 4 | M5260 | ビット | オーバライド完了デバイス | - |
| 5 | D14 | ワード | オーバライド値 | オーバライド値を設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



3.16 加減速時間変更

機能概要

軸 1 の加減速時間の変更を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(16ChgTim)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

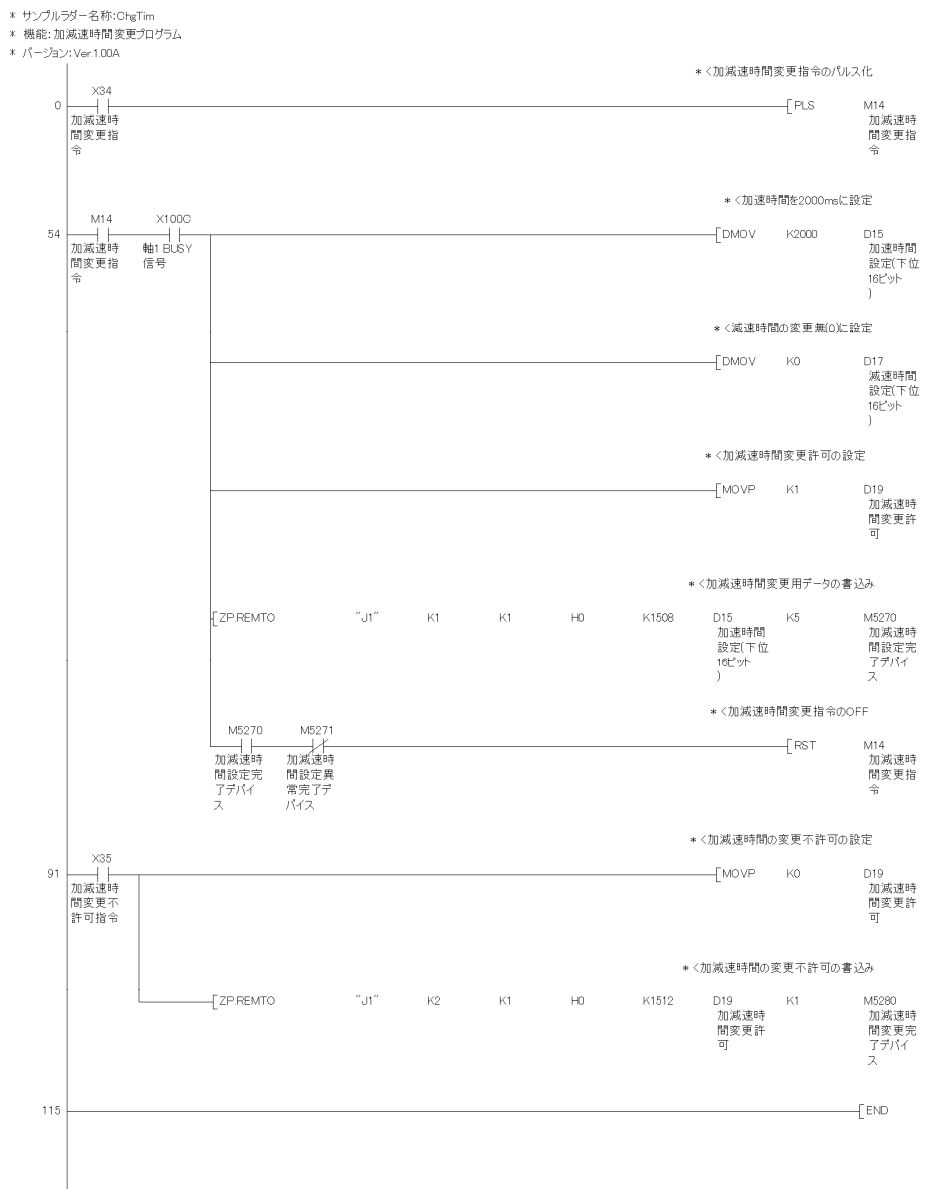
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-------------------|------------------|
| 1 | X34 | ビット | 加減速時間変更指令 | - |
| 2 | X35 | ビット | 加減速時間変更不許可指令 | - |
| 3 | X100C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 4 | M14 | ビット | 加減速時間変更指令 | - |
| 5 | M5270 | ビット | 加減速時間設定完了デバイス | - |
| 6 | M5271 | ビット | 加減速時間設定異常完了デバイス | - |
| 7 | M5280 | ビット | 加減速時間変更完了デバイス | - |
| 8 | D15 | ワード | 加速時間設定(下位 16 ビット) | 加速時間設定値を設定します。 |
| 9 | D16 | ワード | 加速時間設定(上位 16 ビット) | |
| 10 | D17 | ワード | 減速時間設定(下位 16 ビット) | 減速時間設定値を設定します。 |
| 11 | D18 | ワード | 減速時間設定(上位 16 ビット) | |
| 12 | D19 | ワード | 加減速時間変更許可 | 加減速時間変更許可を設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



3.17 ステップ運転

機能概要

軸 1 のステップ運転を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(17RunStp)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

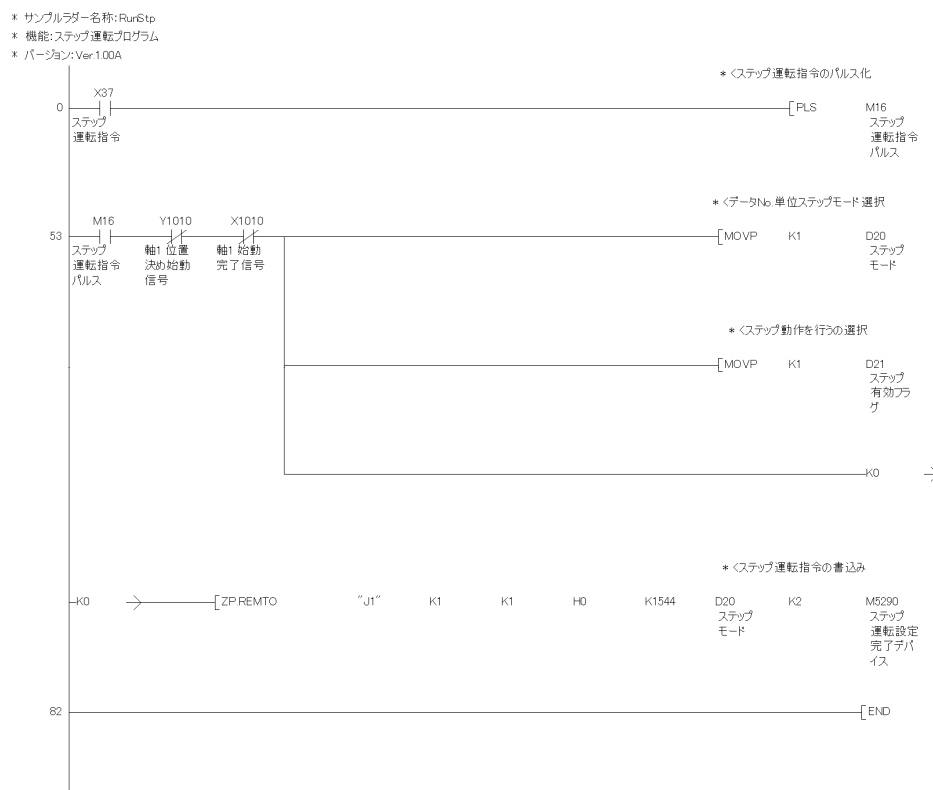
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|----------------|------------------|
| 1 | X37 | ビット | ステップ運転指令 | - |
| 2 | X1010 | ビット | 軸 1 始動完了信号 | - |
| 3 | Y1010 | ビット | 軸 1 位置決め始動信号 | - |
| 4 | M16 | ビット | ステップ運転指令パルス | - |
| 5 | M5290 | ビット | ステップ運転設定完了デバイス | - |
| 6 | D20 | ワード | ステップモード | ステップモードを設定します。 |
| 7 | D21 | ワード | ステップ有効フラグ | ステップ有効フラグを設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

| プログラム |
|-------|
|-------|

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



3.18 スキップ

機能概要

スキップ運転を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(18RunSkp)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

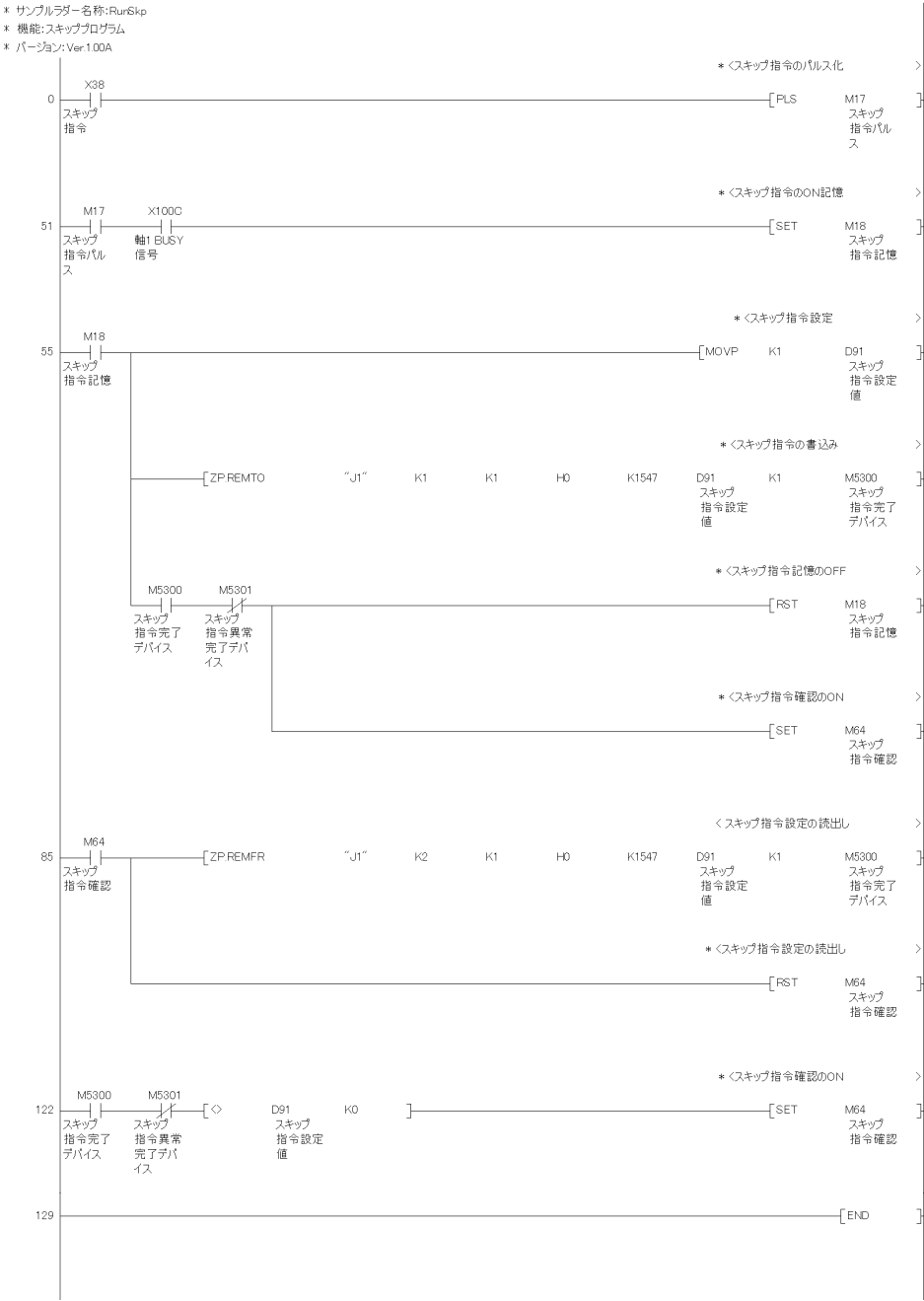
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|----------------|------------------|
| 1 | X38 | ビット | スキップ指令 | - |
| 2 | X100C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 3 | M17 | ビット | スキップ指令パルス | - |
| 4 | M18 | ビット | スキップ指令記憶 | - |
| 5 | M64 | ビット | スキップ指令確認 | - |
| 6 | M5300 | ビット | スキップ指令完了デバイス | - |
| 7 | M5301 | ビット | スキップ指令異常完了デバイス | - |
| 8 | D91 | ワード | スキップ指令設定値 | スキップ指令設定値を設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



3.19 連続運転中断

機能概要

軸 1 の連続運転の中断要求を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(19StpCon)

使用デバイス

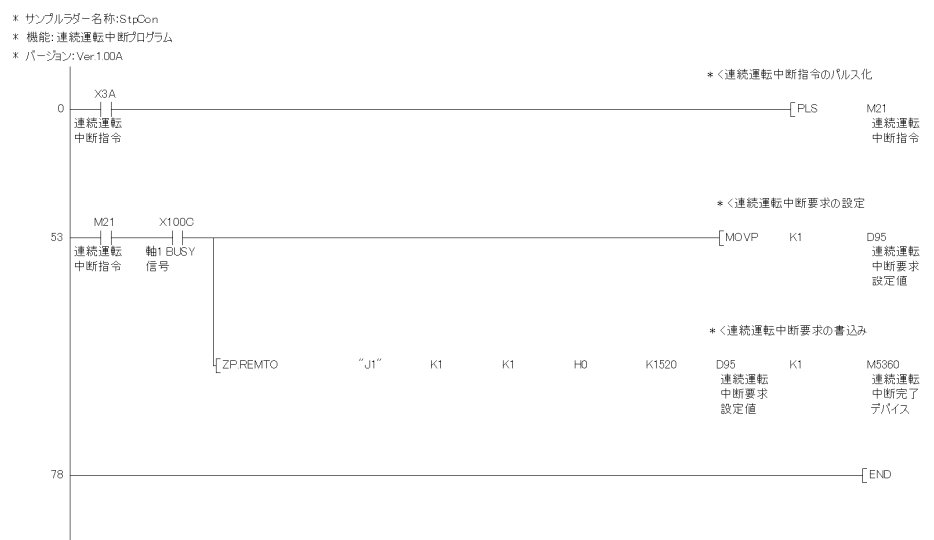
本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|--------------|--------------------|
| 1 | X3A | ビット | 連続運転中断指令 | - |
| 2 | X100C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 3 | M21 | ビット | 連続運転中断指令 | - |
| 4 | M5360 | ビット | 連続運転中断完了デバイス | - |
| 5 | D95 | ワード | 連続運転中断要求設定値 | 連続運転中断要求設定値を設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



3.20 目標位置変更

機能概要

軸 1 の目標位置変更を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(20ChgPOS)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

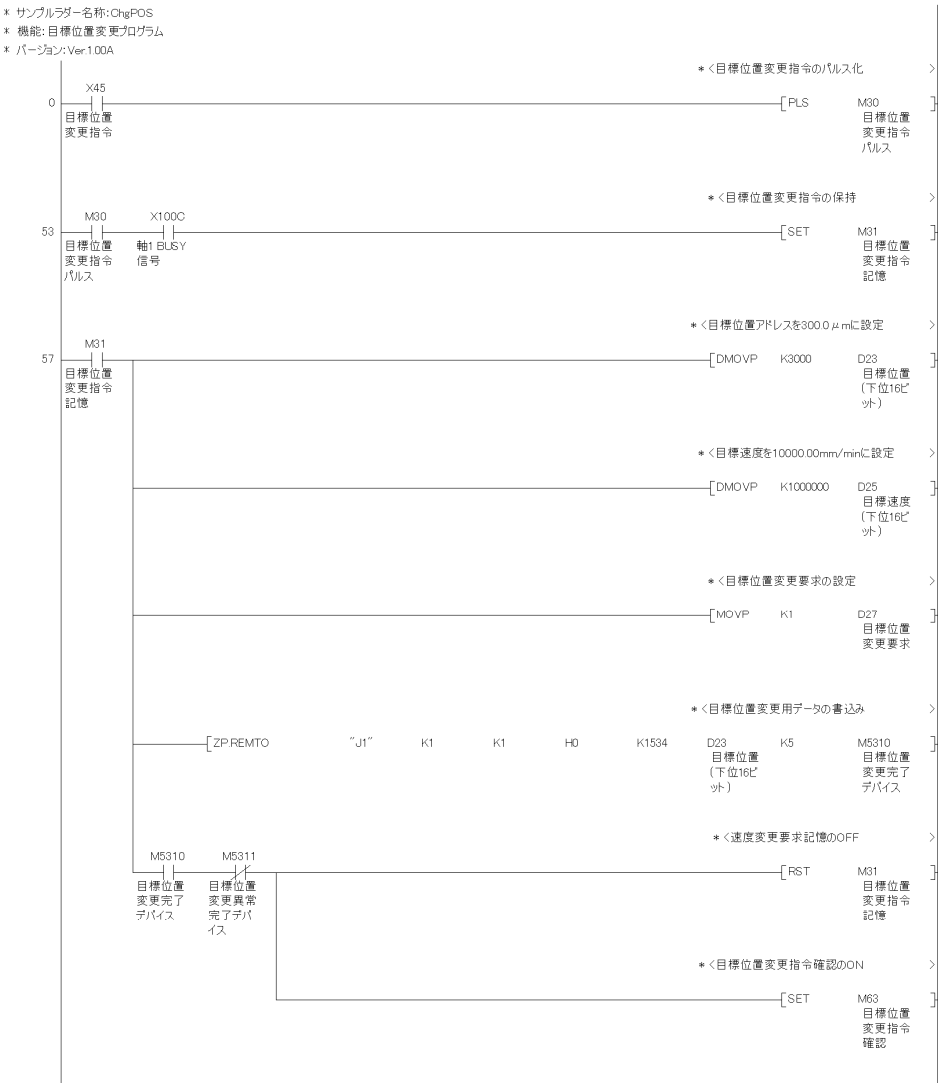
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-----------------|-----------------|
| 1 | X45 | ビット | 目標位置変更指令 | - |
| 2 | X100C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 3 | M30 | ビット | 目標位置変更指令パルス | - |
| 4 | M31 | ビット | 目標位置変更指令記憶 | - |
| 5 | M63 | ビット | 目標位置変更指令確認 | - |
| 6 | M5310 | ビット | 目標位置変更完了デバイス | - |
| 7 | M5311 | ビット | 目標位置変更異常完了デバイス | - |
| 8 | D23 | ワード | 目標位置(下位 16 ビット) | 目標位置を設定します。 |
| 9 | D24 | ワード | 目標位置(上位 16 ビット) | |
| 10 | D25 | ワード | 目標速度(下位 16 ビット) | 目標速度を設定します。 |
| 11 | D26 | ワード | 目標速度(上位 16 ビット) | |
| 12 | D27 | ワード | 目標位置変更要求 | 目標位置変更要求を設定します。 |

バージョンアップ履歴

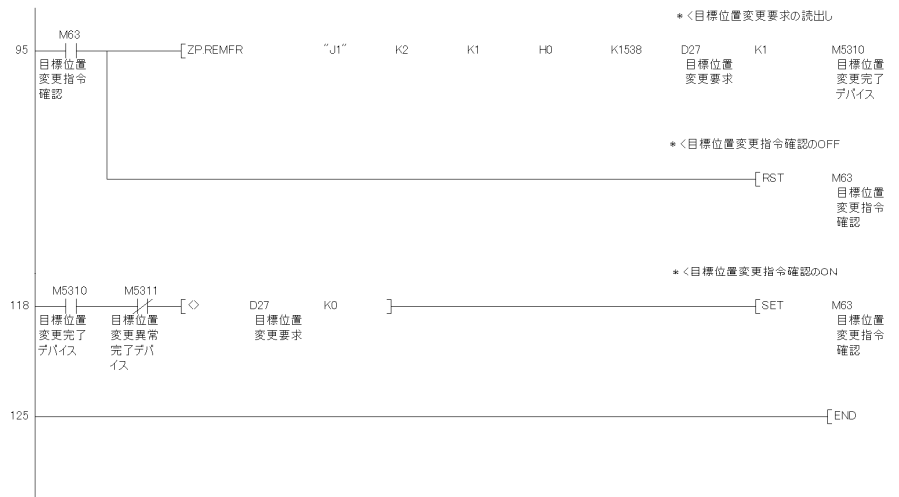
| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



続きは、次ページを参照して下さい。



3.21 再始動

機能概要

軸 1 の再始動を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(21Restat)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

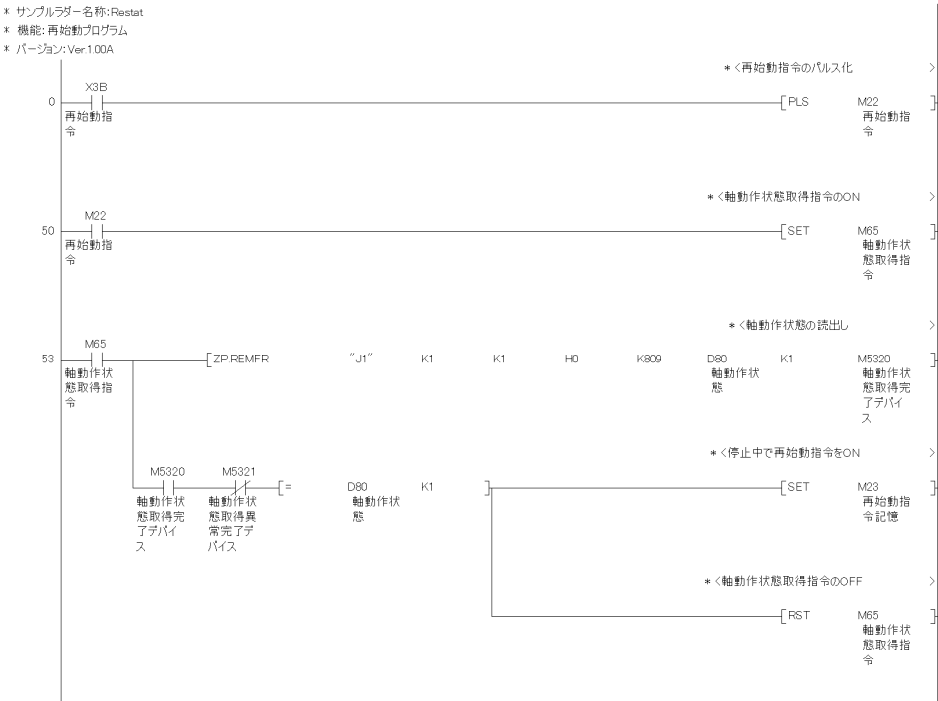
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-----------------|-----------------|
| 1 | X3B | ビット | 再始動指令 | - |
| 2 | X1010 | ビット | 軸 1 始動完了信号 | - |
| 3 | X1014 | ビット | 軸 1 位置決め完了信号 | - |
| 4 | M22 | ビット | 再始動指令 | - |
| 5 | M23 | ビット | 再始動指令記憶 | - |
| 6 | M61 | ビット | 再始動指令確認パルス | - |
| 7 | M65 | ビット | 軸動作状態取得指令 | - |
| 8 | M5320 | ビット | 軸動作状態取得完了デバイス | - |
| 9 | M5321 | ビット | 軸動作状態取得異常完了デバイス | - |
| 10 | M5330 | ビット | 再始動指令完了デバイス | - |
| 11 | M5331 | ビット | 再始動指令異常完了デバイス | - |
| 12 | D80 | ワード | 軸動作状態 | 軸動作状態を取得します。 |
| 13 | D92 | ワード | 再始動指令設定値 | 再始動指令設定値を設定します。 |

バージョンアップ履歴

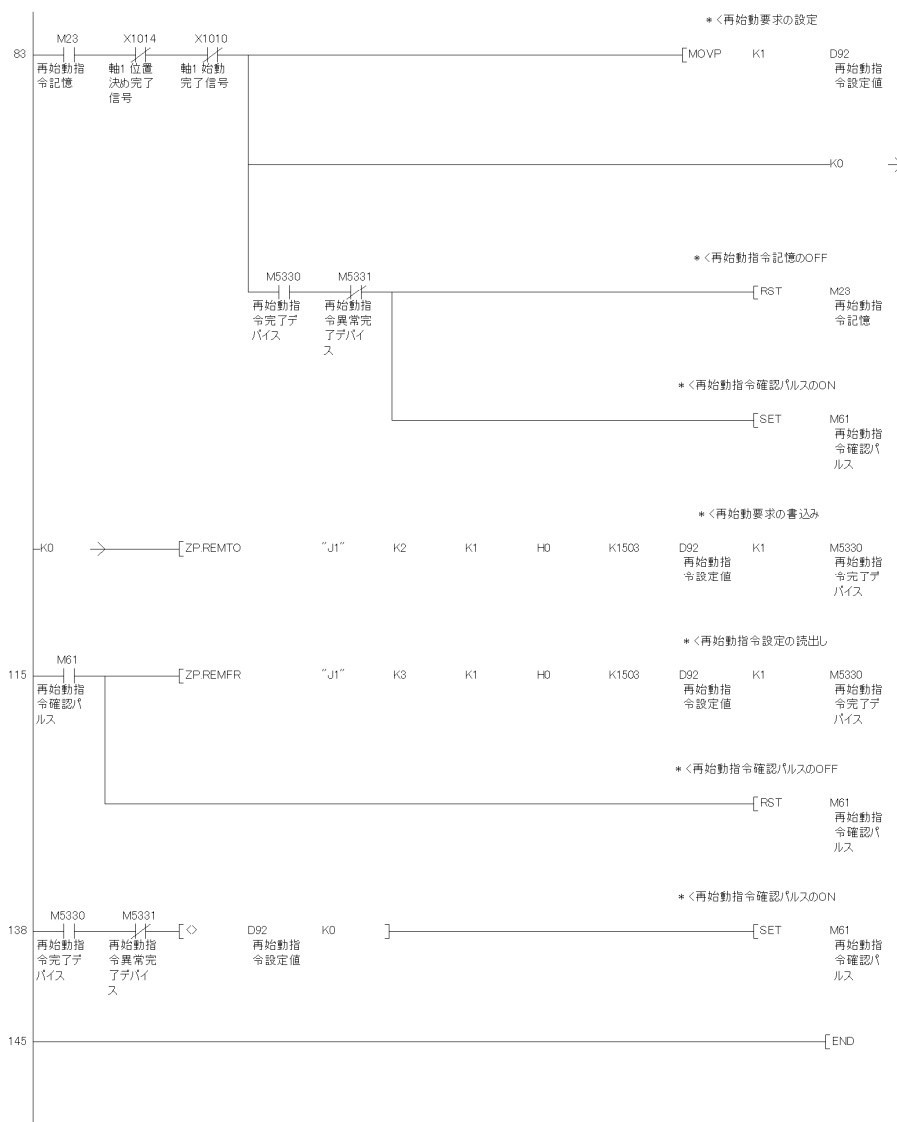
| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



続きは、次ページを参照して下さい。



3.22 パラメータの初期化

機能概要

パラメータの初期化を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(22IniPRM)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

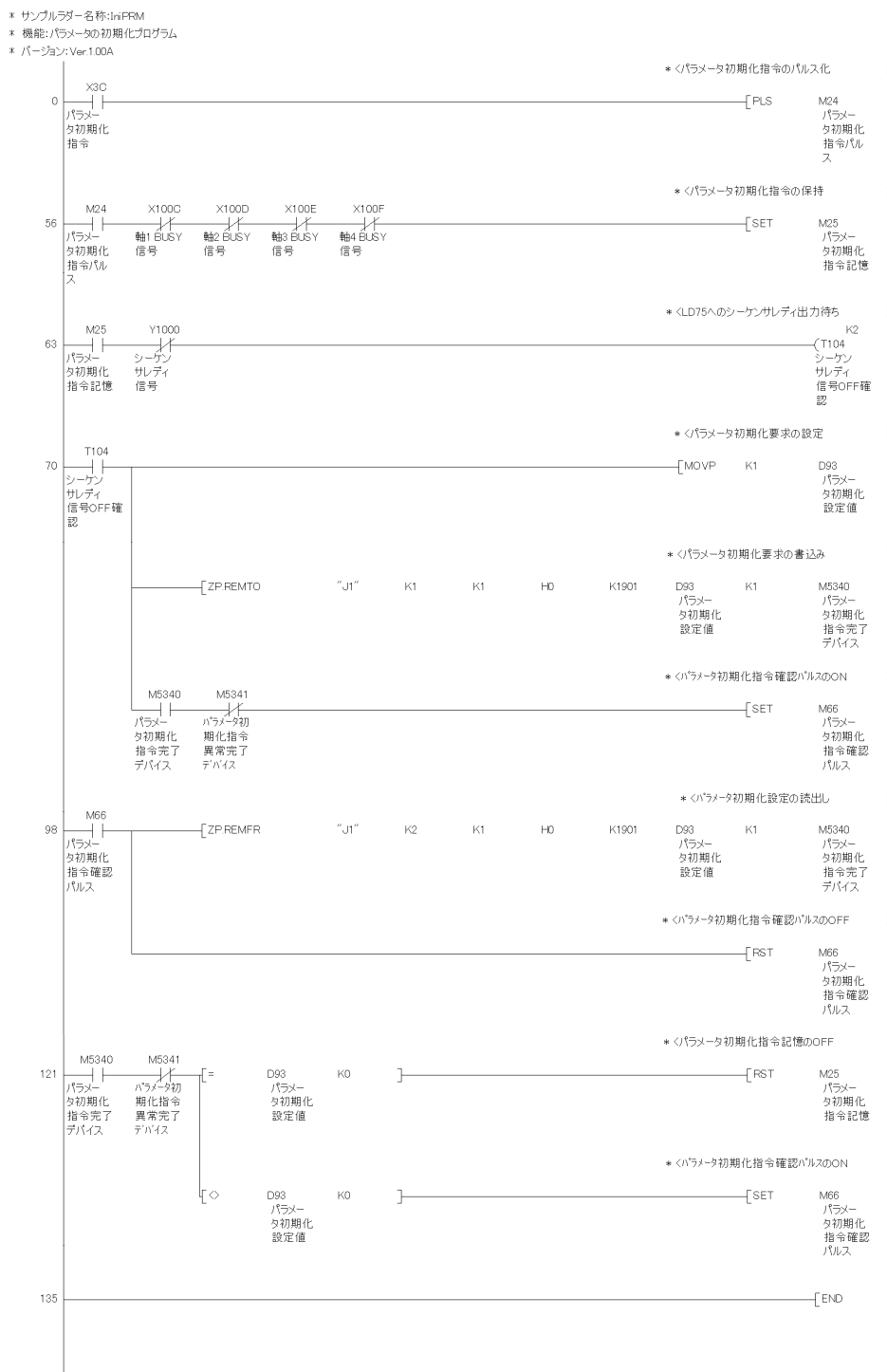
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|--------------------|--------------------|
| 1 | X3C | ビット | パラメータ初期化指令 | - |
| 2 | X100C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 3 | X100D | ビット | 軸 2 BUSY 信号 | - |
| 4 | X100E | ビット | 軸 3 BUSY 信号 | - |
| 5 | X100F | ビット | 軸 4 BUSY 信号 | - |
| 6 | Y1000 | ビット | シーケンサレディ信号 | - |
| 7 | M24 | ビット | パラメータ初期化指令パルス | - |
| 8 | M25 | ビット | パラメータ初期化指令記憶 | - |
| 9 | M66 | ビット | パラメータ初期化指令確認パルス | - |
| 10 | M5340 | ビット | パラメータ初期化指令完了デバイス | - |
| 11 | M5341 | ビット | パラメータ初期化指令異常完了デバイス | - |
| 12 | D93 | ワード | パラメータ初期化設定値 | パラメータ初期化設定値を設定します。 |
| 13 | T104 | ビット | シーケンサレディ信号 OFF 確認 | - |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



3.23 フラッシュROM書込み

機能概要

フラッシュ ROM へ書込みを行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(23WrtROM)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

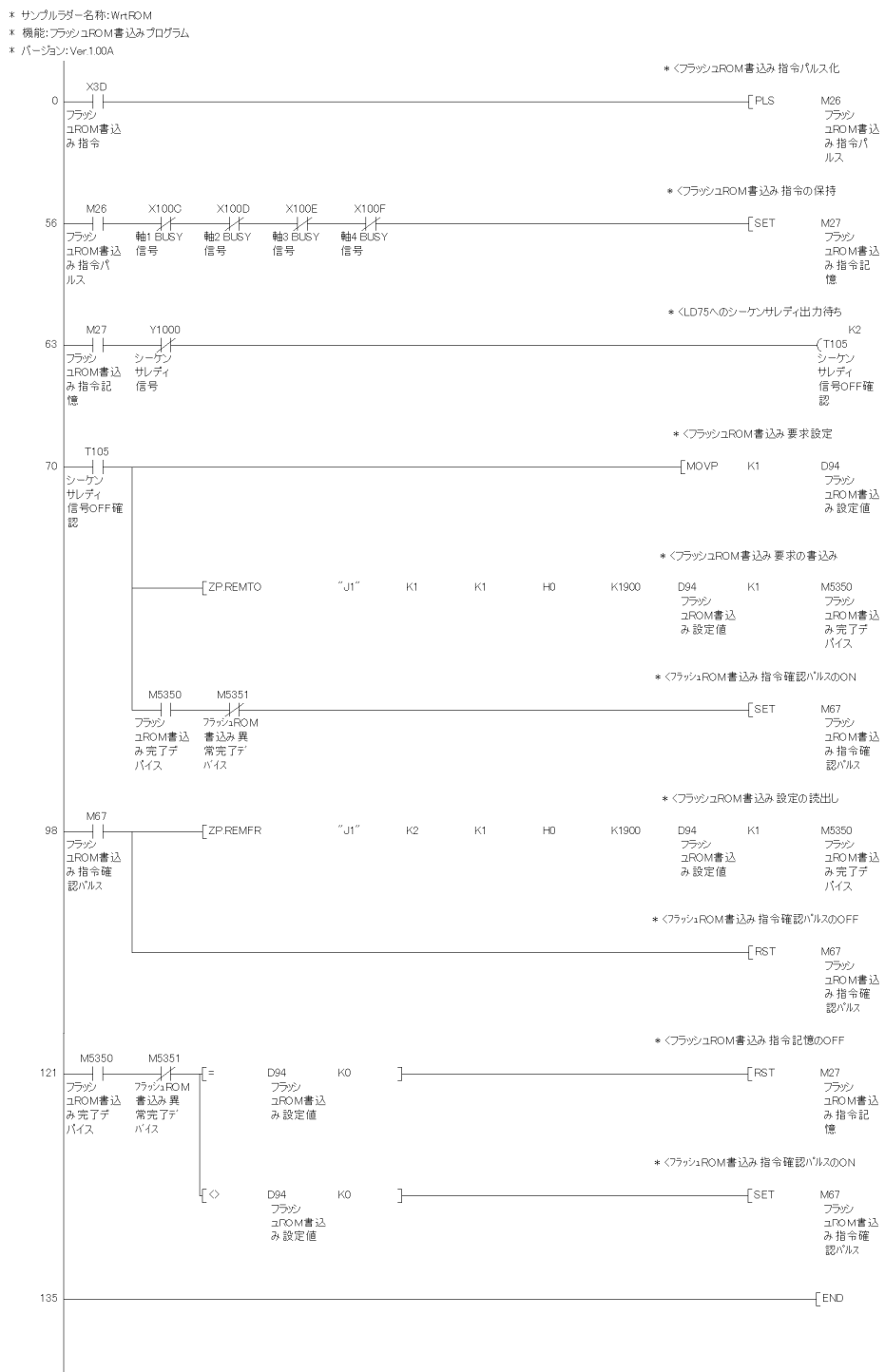
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-----------------------|-------------------------|
| 1 | X3D | ビット | フラッシュ ROM 書込み指令 | - |
| 2 | X100C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 3 | X100D | ビット | 軸 2 BUSY 信号 | - |
| 4 | X100E | ビット | 軸 3 BUSY 信号 | - |
| 5 | X100F | ビット | 軸 4 BUSY 信号 | - |
| 6 | Y1000 | ビット | シーケンサレディ信号 | - |
| 7 | M26 | ビット | フラッシュ ROM 書込み指令パルス | - |
| 8 | M27 | ビット | フラッシュ ROM 書込み指令記憶 | - |
| 9 | M67 | ビット | フラッシュ ROM 書込み指令確認パルス | - |
| 10 | M5350 | ビット | フラッシュ ROM 書込み完了デバイス | - |
| 11 | M5351 | ビット | フラッシュ ROM 書込み異常完了デバイス | - |
| 12 | D94 | ワード | フラッシュ ROM 書込み設定値 | フラッシュ ROM 書込み設定値を設定します。 |
| 13 | T105 | ビット | シーケンサレディ信号 OFF 確認 | - |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



3.24 エラーリセット

機能概要

軸 1 のエラーコード読み出しと、エラーリセットを行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(24RstErr)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

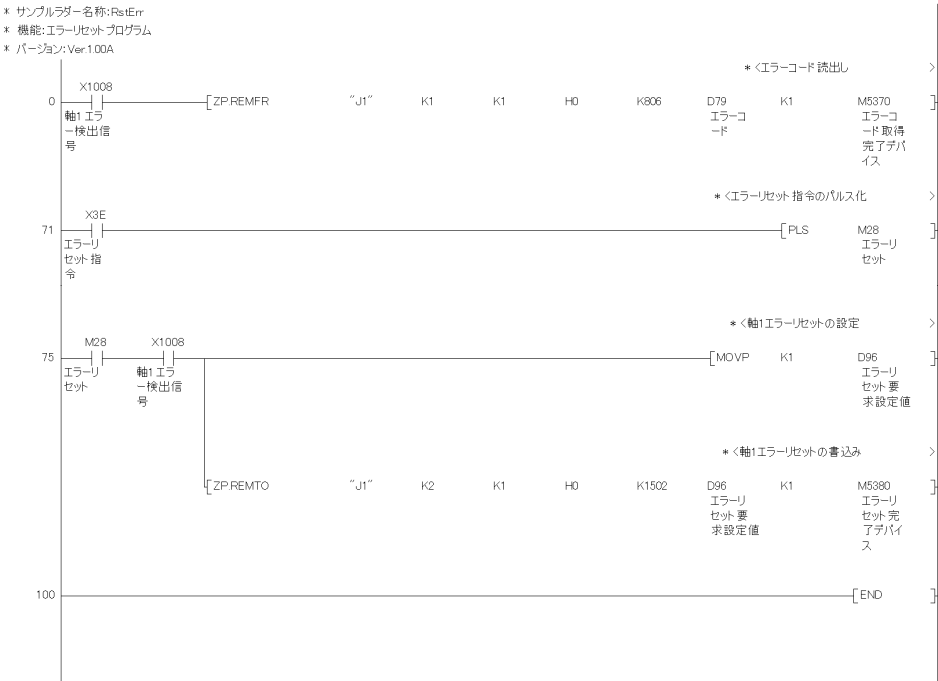
| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|----------------|---------------------|
| 1 | X3E | ビット | エラーリセット指令 | - |
| 2 | X1008 | ビット | 軸 1 エラー検出信号 | - |
| 3 | M28 | ビット | エラーリセット | - |
| 4 | M5370 | ビット | エラーコード取得完了デバイス | - |
| 5 | M5380 | ビット | エラーリセット完了デバイス | - |
| 6 | D79 | ワード | エラーコード | エラーコードを取得します。 |
| 7 | D96 | ワード | エラーリセット要求設定値 | エラーリセット要求設定値を設定します。 |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

プログラム

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。



3.25 停止

機能概要

軸 1 の軸停止を行います。

使用プログラム

本機能は以下のプロジェクト(プログラム名)を使用しています。

・LD-LD75_IEF_V100A_J(25Stop)

使用デバイス

本プログラムで使用するデバイスを以下に示します。

| No. | デバイス名 | データ型 | 用 途 | 備 考 |
|-----|-------|------|-------------|-----|
| 1 | X3F | ビット | 停止指令 | - |
| 2 | X100C | ビット | 軸 1 BUSY 信号 | - |
| 3 | Y1004 | ビット | 軸 1 軸停止信号 | - |
| 4 | M29 | ビット | 停止指令パルス | - |

バージョンアップ履歴

| バージョン | 日付 | 内容 |
|-------|------------|------|
| 1.00A | 2011/04/30 | 初版作成 |

※ 本プログラムは、インタロックプログラムが必要です。インタロックプログラムについては、項 3「ヘッドユニットに装着して使用する場合」の「サンプルラダー使用前提条件」の「インタロックプログラムの作成」を参照して下さい。

