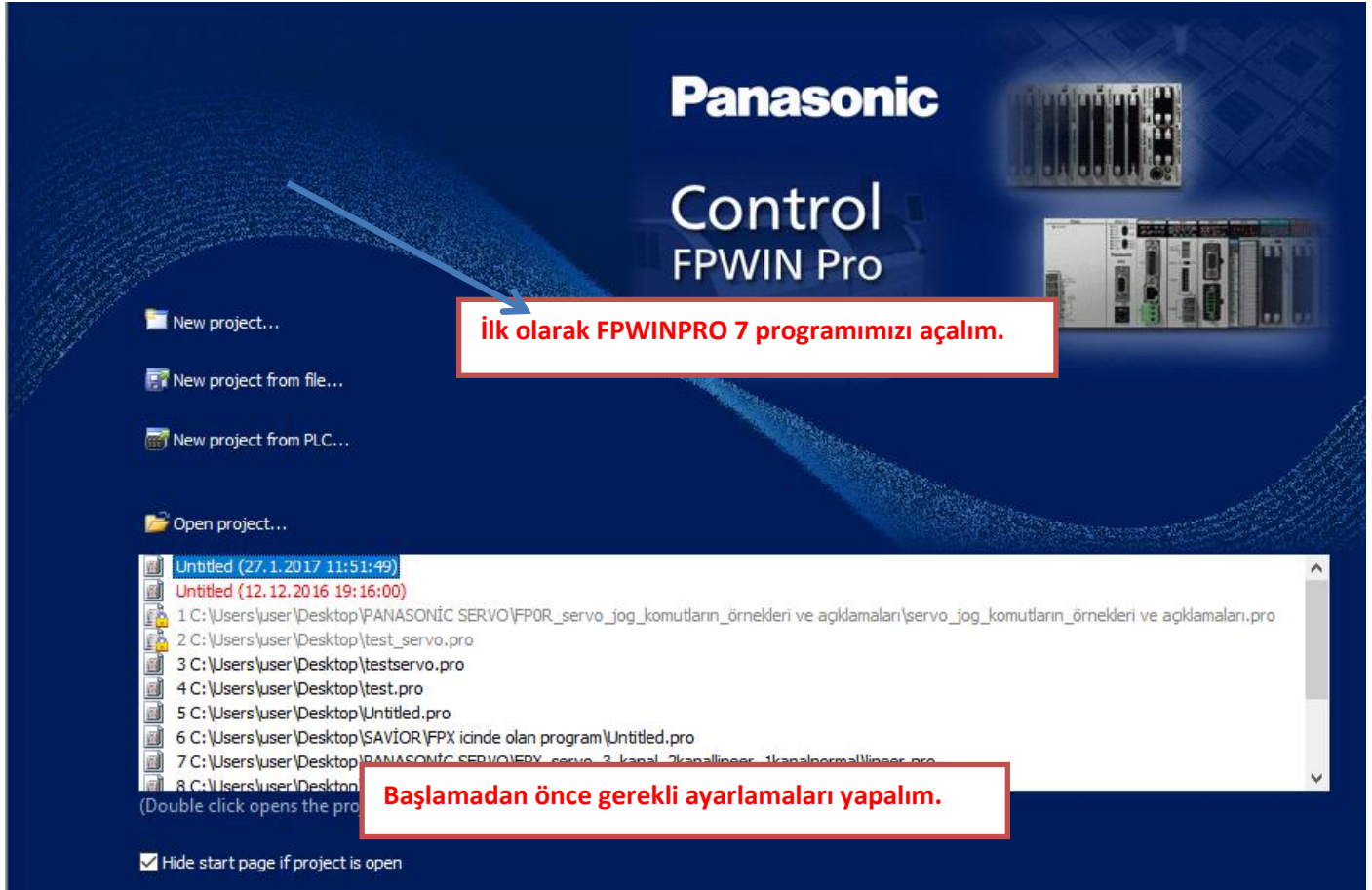


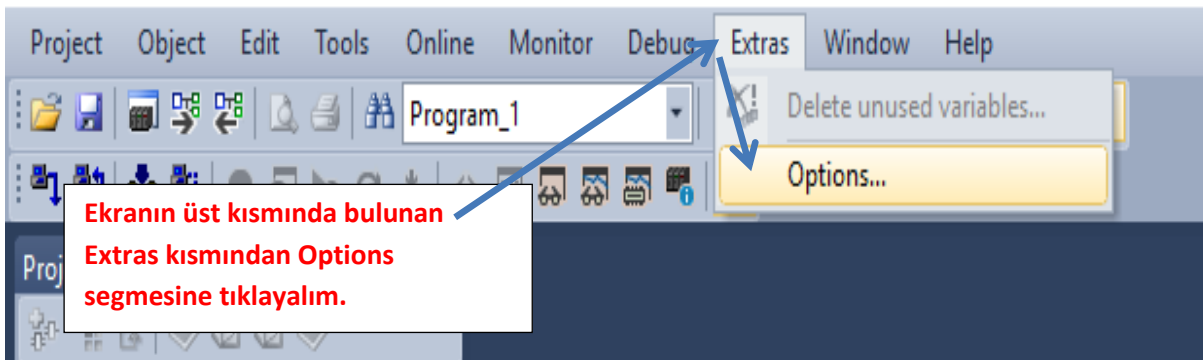
SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

FPWINPRO7_ Servo motor jog fonksiyon bloğu

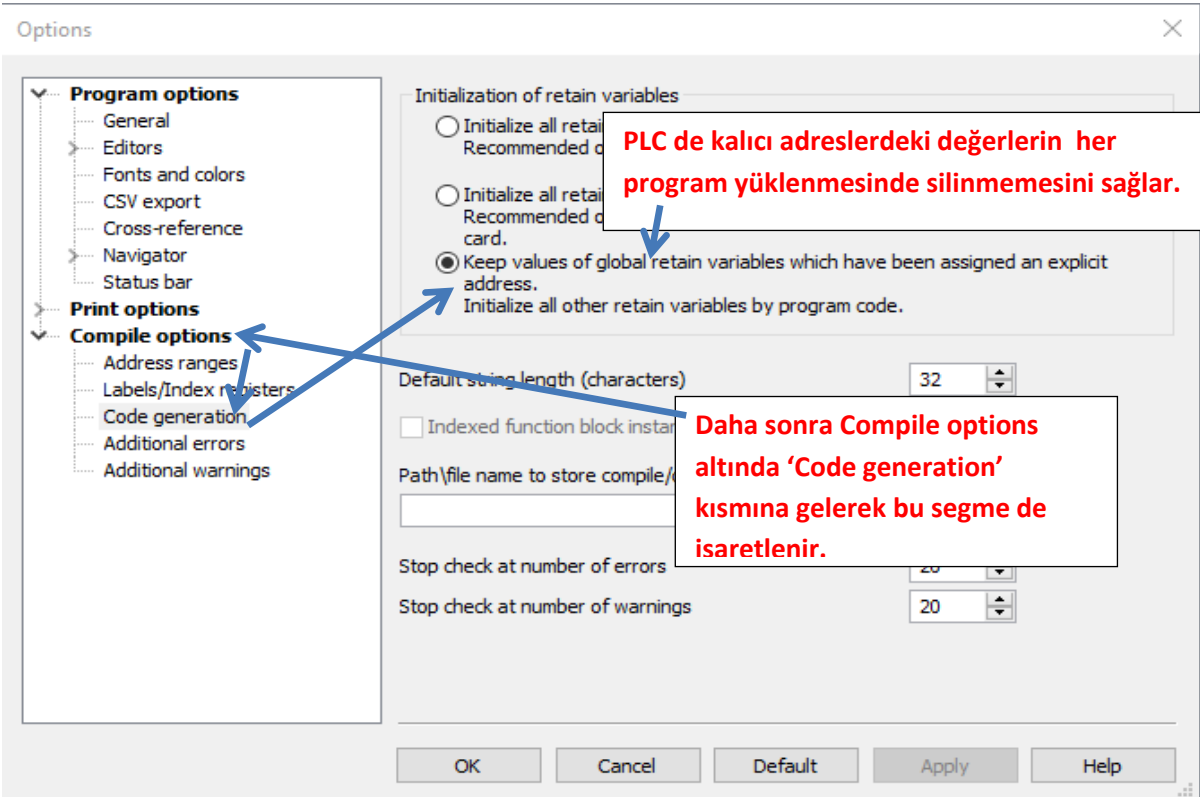
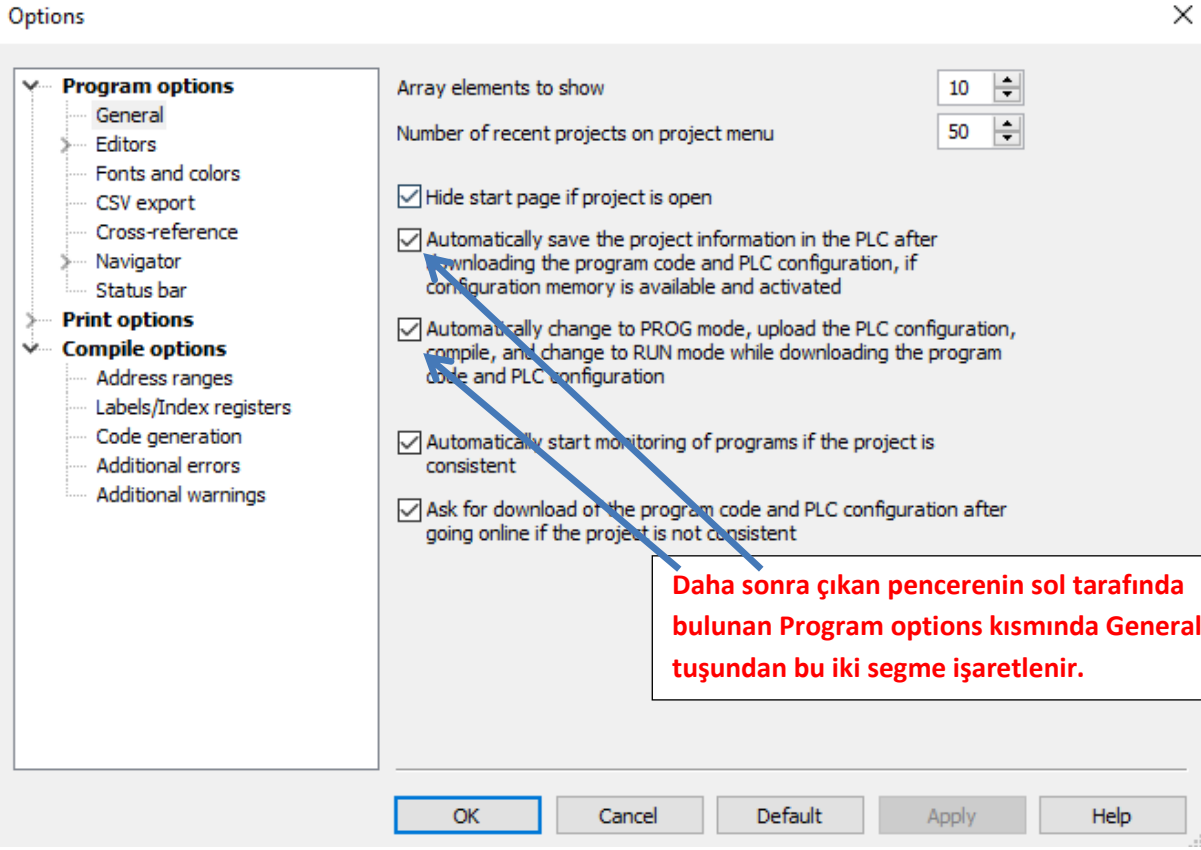
(JOG FONKSİYON BLOĞU KULLANIM AMACI: Execute girişinden tetik verdiğimiz sürece aktif vermediğimiz sürece pasif olan bir bloktur. Execute girişi aktif olduğu sürece ileri veya geri sürekli hareket sağlanabilir.)



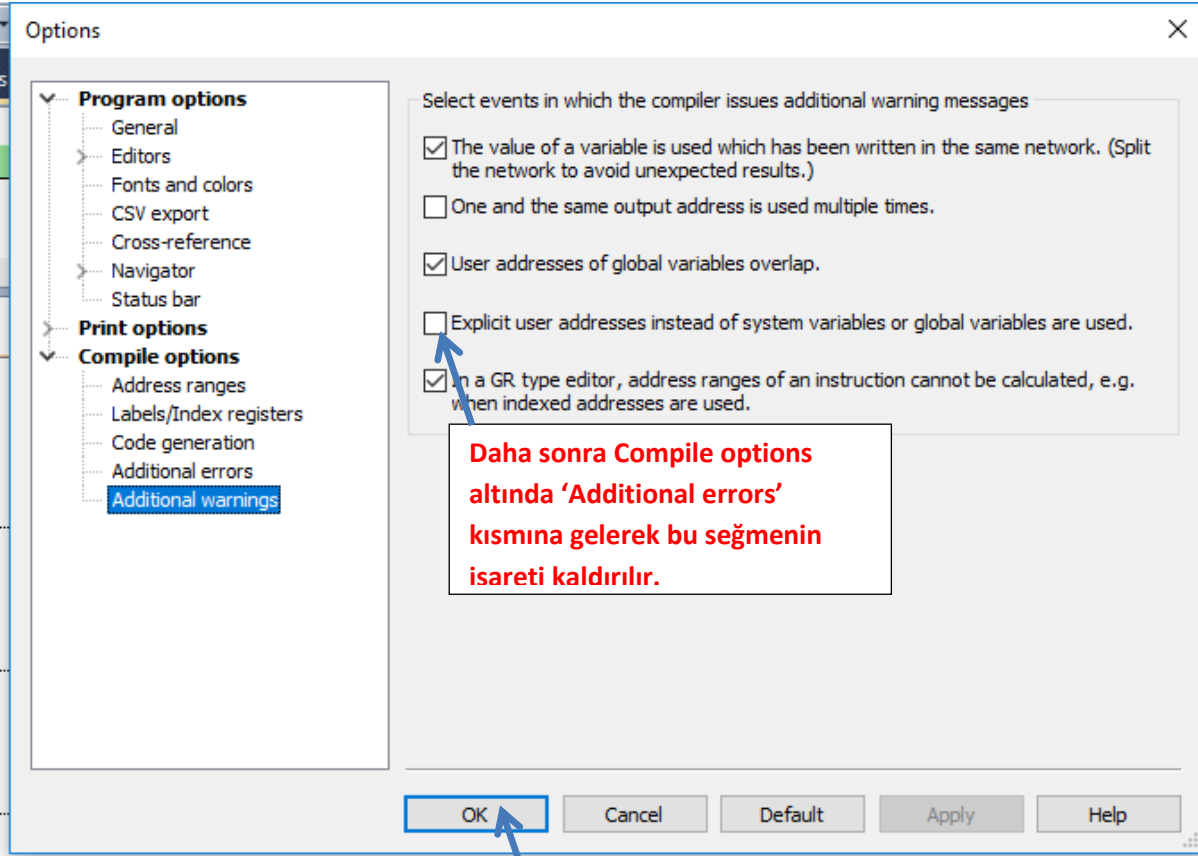
Untitled - Control FPWIN Pro 7 - The IEC 61131-3 programming system



SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

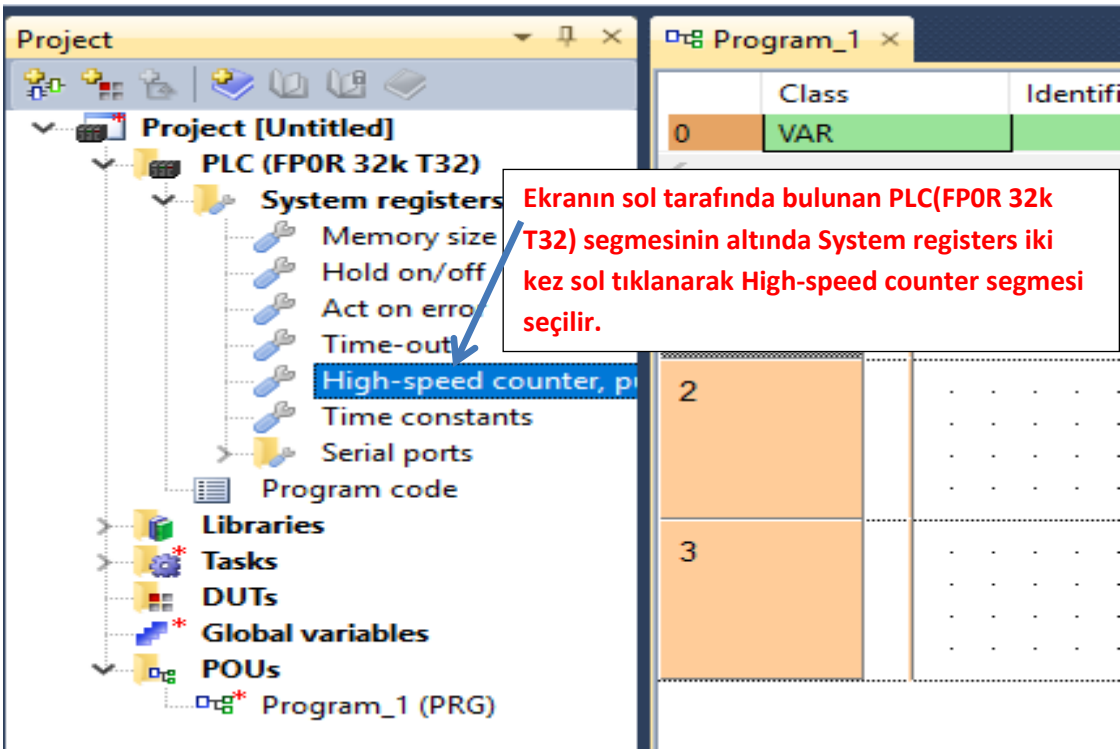


SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ



Yapılan bu ayarlamalardan sonra Ok deyip çıkalım.

Kullanacağımız pulse çıkış ayarlarını yapalım



SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

Böyle bir pencere açılacaktır.

No	Item name	Data	Dime...	Range	Additional information
400	High-speed counter: Channel 0	Unused		Unused	
400	High-speed counter: Channel 1	Unused		Unused	
400	High-speed counter: Channel 2	Unused		Unused	
400	High-speed counter: Channel 3	Unused		Unused	
401	High-speed counter: Channel 4	Unused		Unused	
401	High-speed counter: Channel 5	Unused		Unused	
402	Pulse output: Channel 0	Unused		Unused	
402	Pulse output: Channel 1	Unused		Unused	
402	Pulse output: Channel 2	Unused		Unused	
402	Pulse output: Channel 3	Unused		Unused	
403	Pulse-catch input: X0	Unused		Unused	the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o..
403	Pulse-catch input: X1	Unused		Unused	the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o..
403	Pulse-catch input: X2	Disable		Disable	Specifies the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o..
403	Pulse-catch input: X3	Disable		Disable	Specifies the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o..
403	Pulse-catch input: X4	Disable		Disable	Specifies the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o..
403	Pulse-catch input: X5	Disable		Disable	Specifies the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o..
403	Pulse-catch input: X6	Disable		Disable	Specifies the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o..
403	Pulse-catch input: X7	Disable		Disable	Specifies the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o..
404/405	Interrupt input: X0 -> Interrupt 0	Unused		Unused	Specifies input as interrupt trigger.
404/405	Interrupt input: X1 -> Interrupt 1	Unused		Unused	Specifies input as interrupt trigger.
404/405	Interrupt input: X2 -> Interrupt 2	Unused		Unused	Specifies input as interrupt trigger.
404/405	Interrupt input: X3 -> Interrupt 3	Unused		Unused	Specifies input as interrupt trigger.
404/405	Interrupt input: X4 -> Interrupt 4	Unused		Unused	Specifies input as interrupt trigger.
404/405	Interrupt input: X5 -> Interrupt 5	Unused		Unused	Specifies input as interrupt trigger.
404/405	Interrupt input: X6 -> Interrupt 6	Unused		Unused	Specifies input as interrupt trigger.
404/405	Interrupt input: X7 -> Interrupt 7	Unused		Unused	Specifies input as interrupt trigger.

Biz 0.kanalı seçeceğimiz için bu segmenin üstüne gelip seçimimizi yapalım.

X4'e bağladığımız fiziksel girişi gördüğü an durmasını sağlar.

Bu mod JogPosition_1 bloğunda kullanılan bir özellik için kullanılmaktadır.

Bu modu seçip devam edelim.

No	Item name	Data	Dime...	Range	Additional information
400	High-speed counter: Channel 0	Unused		Unused	
400	High-speed counter: Channel 1	Unused		Unused	
400	High-speed counter: Channel 2	Unused		Unused	
400	High-speed counter: Channel 3	Unused		Unused	
401	High-speed counter: Channel 4	Unused		Unused	
401	High-speed counter: Channel 5	Unused		Unused	
402	Pulse output: Channel 0	Unused		Unused	
402	Pulse output: Channel 1	Unused		Unused	
402	Pulse output: Channel 2	Unused		Unused	
402	Pulse output: Channel 3	Unused		Unused	
403	Pulse-catch input: X0	Unused		Unused	the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o..
403	Pulse-catch input: X1	Unused		Unused	the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o..
403	Pulse-catch input: X2	Disable		Disable	Specifies the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o..
403	Pulse-catch input: X3	Disable		Disable	Specifies the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o..
403	Pulse-catch input: X4	Disable		Disable	Specifies the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o..
403	Pulse-catch input: X5	Disable		Disable	Specifies the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o..
403	Pulse-catch input: X6	Disable		Disable	Specifies the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o..
403	Pulse-catch input: X7	Disable		Disable	Specifies the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o..
404/405	Interrupt input: X0 -> Interrupt 0	Unused		Unused	Specifies input as interrupt tr
404/405	Interrupt input: X1 -> Interrupt 1	Unused		Unused	Specifies input as interrupt tr
404/405	Interrupt input: X2 -> Interrupt 2	Unused		Unused	Specifies input as interrupt tr
404/405	Interrupt input: X3 -> Interrupt 3	Unused		Unused	Specifies input as interrupt tr
404/405	Interrupt input: X4 -> Interrupt 4	Unused		Unused	Specifies input as interrupt tr
404/405	Interrupt input: X5 -> Interrupt 5	Unused		Unused	Specifies input as interrupt tr
404/405	Interrupt input: X6 -> Interrupt 6	Unused		Unused	Specifies input as interrupt tr
404/405	Interrupt input: X7 -> Interrupt 7	Unused		Unused	Specifies input as interrupt tr

Seçtikten sonra buradaki çarpı işaretine tıkladığımızda kaydedilsin mi diye sorar. Evet diyerek kapatabiliriz.

Save

Save changes of "High-speed counter, pulse-catch input, interrupt input"?

Evet Hayır İptal

SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

Ekranımız bu şekilde açılacaktır.

Ekranın sağ tarafında bulunan Instructions segmesinden bu kısma mouse ile tek tek tıklayarak Category seçilir.

Daha sonra Pulse output instructions içine girilir.

Class	Identifier	Type	Initial	Comment
0	VAR			
1				
2				
3				

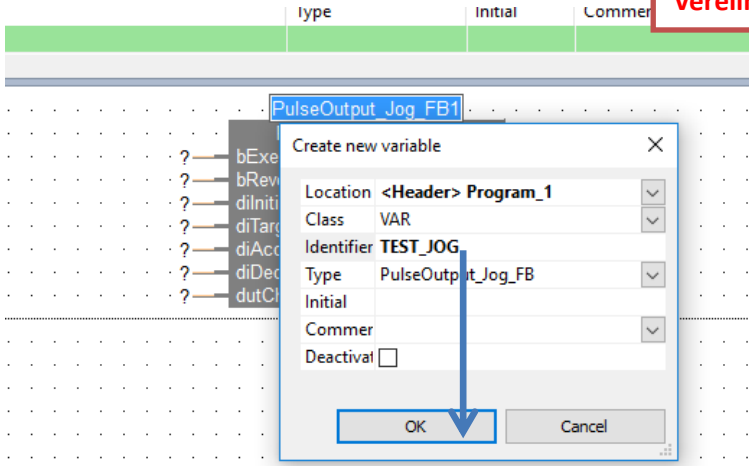
Instructions

Filter settings: <ALL> / <ALL> / <ALL>

- Communication instructions
- Communication parameter i
- Comparison instructions
- Conversion instructions
- Copy and initialize instructio
- Counter instructions
- Data table instructions
- Date and time instructions
- Edge detection instructions
- GT panel instructions
- High-speed counter instruct
- Input, output and unit acces
- Memory device instructions
- Pointer instructions
- Process control instructions
- Program execution control i
- Pulse output instructions
- Selection instructions
- SFC control instructions
- Signal processing instructor
- Size information instructions
- Special instructions
- String instructions
- System register instructions
- Timer instructions

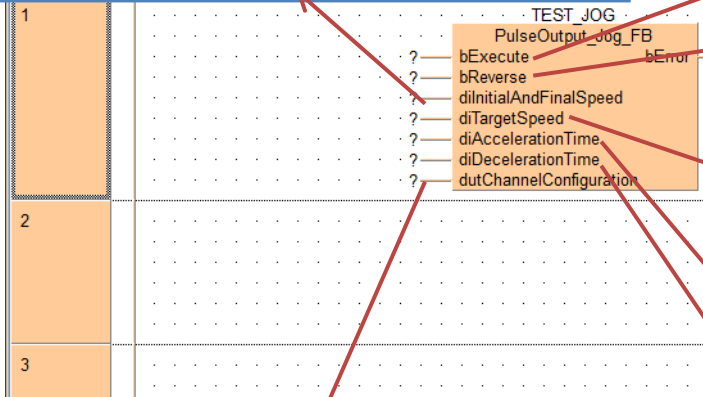
SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

Daha sonra görüldüğü gibi herhangi bir isim verelim.Tamam deyip kapatalım.



Başlangıç ve bitiş hız değeri atanır.Maximum ve minumum değerlerine dikkat edilmelidir.Kullanacağımız bacak üstüne mouse ile geldiğimizde max-min aralığını görebiliriz.Buradaki hız değeri belli bir değerde sabitlenmeli ve Target Speed hızından küçük olmalıdır.

Şimdi ise Jog bloğu üzerinde bulunan parametreleri açıklayalım.



Aktif olduğu sürece istenilen hızda çalışır. Çalışırken hızı değiştirilebilir.

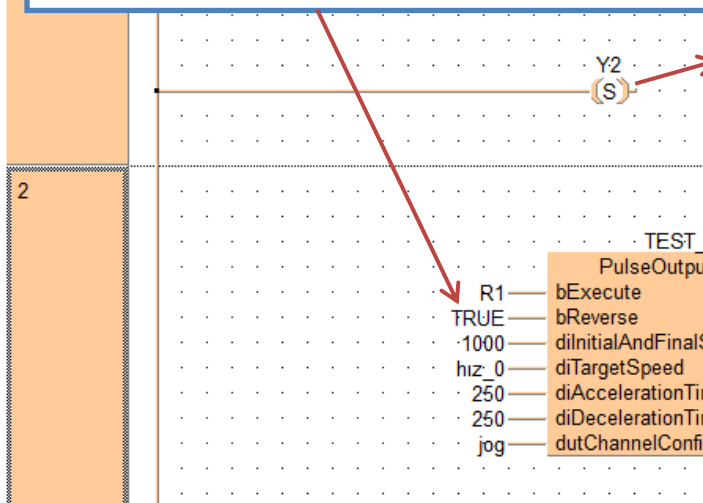
Ters yönde çalıştırmak için TRUE eğer ters yön istemiyorsak FALSE yazılır.

Hedef hız buraya yazılır. Yani motorun dönme hızı.Buraya direkt değer girmek yerine atama yapıp çalışırken de hızını değiştirebiliriz. Blok üstüne mouse ile geldiğimizde max-min aralığını görebiliriz.

Başlarken hızlanma rampa süresi. Blok üstüne mouse ile geldiğimizde max-min aralığını görebiliriz.

Kullanacağımız Data Unity Type adresini gösterir.Dut ile ilgili bütün ayarlamaları buradan yapabiliriz.Bu kısma belirlediğimiz bir isim verebiliriz.

TRUE olduğunda geri çalışma aktif yapılır.



Y2 çıkışı Servo-On olduğundan ilk bloğa bunu ekledik.

Bloğumuzda girilen False,True gibi ifadeleri büyük veya küçük harflerle yazabiliriz.Bir sorun oluşturmaz.

Görüldüğü gibi parametrelerimiz girilmiştir.

SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

Daha sonra Jog bloğu ile ilgili diğer ayarlara bakalım.

Programın üst kısmında bulunan jog diye atadığımız kısımdan Dut ayarları için Initial içine girelim.

Servo-On

TEST_JOG
PulseOutput_Jog_FB
R1 — bExecute bError
TRUE — bReverse
1000 — diInitialAndFinalSpeed
hız_0 — diTargetSpeed
250 — diAccelerationTime
250 — diDecelerationTime
jog — dutChannelConfiguration

Bu şekilde ekran açılacaktır.

Data unit initial values

Data unit type:
PulseOutput_Channel_Configuration_I

Parameter	Value	Description
bChannel	INT 0	FP-SIGMA: 0, 2 FP-X/XH R: 0, 1 FP-X/XH 16K C14T: 0, 1, 2, FP-X/XH 32K C30T, C60T: 0, 1, 2, 3 FP-X/XH 32K C60T: +4
bOutput_Pulse_ForwardTrue	BOOL FALSE	if neither bOutput_Pulse_ForwardTrue nor bOutput_Pulse_ForwardFalse: Forward or reverse pulses (FP0, FP-e: Only pulses)
bOutput_Pulse_ForwardFalse	BOOL FALSE	if neither bOutput_Pulse_ForwardTrue nor bOutput_Pulse_ForwardFalse: Forward or reverse pulses (FP0, FP-e: Only pulses)
bAccelerationSteps60	BOOL TRUE	FP-SIGMA, FP-X: Number of acceleration/deceleration steps: 60 (else 30 steps)
bDutyRatio25	BOOL TRUE	FP-SIGMA, FP-X: Duty ratio (for pulse duration and period): 25% (else 50%)
bFrequencyRange_48Hz_100kHz	BOOL FALSE	FP-SIGMA, FP-X: Frequency range for initial and target speed: 48Hz-100kHz (if neither bFrequencyRange_48Hz_100kHz nor bFrequencyRange_191Hz_100kHz)
bFrequencyRange_191Hz_100kHz	BOOL TRUE	FP-SIGMA, FP-X: Frequency range for initial and target speed: 191Hz-100kHz (if neither bFrequencyRange_48Hz_100kHz nor bFrequencyRange_191Hz_100kHz)
bPulseWidth80us	BOOL FALSE	FP0, FP-e Home, Trapezoidal: 80us (else 50%)
iDutyRatioIn10PercentSteps	INT 0	FP0, FP-e Jog: 1-9: duty ratio in increments of 10%, 0: fixed pulse width of 80us
bEnableHomeOnlyAfterNearHomeDeceleration	BOOL FALSE	FPOR: Type 1 (else type 0), FP-SIGMA, FP-X: Type 2 (else type 1)
iHomeInputDeviationCounterClearSignalOutputTime_in_0p5ms	INT 0	FPOR, FP-SIGMA, FP-X: 0 to 200 [x0.5ms]
bCalculationOnly	BOOL FALSE	FPOR: Jog, Trapezoidal: Output operation calculation only (else pulse output)
bTrapezoidalMaximumTargetSpeed50kHz	BOOL FALSE	FPOR: Output operation: Type 1: The target speed can be up to the maximum speed 50kHz, acceleration and deceleration are determined by
bExecuteInInterrupt	BOOL FALSE	FPOR Jog positioning, trapezoidal: Execute in or called from interrupt program (else in main program)
bJogWithNoCounting	BOOL FALSE	Only pulse outputs without counting, no target value match. FP-SIGMA, FP-X: bReverse=TRUE: Reverse pulses, bReverse=FALSE: Forward pulses
bContinueAfterDone	BOOL FALSE	FP-SIGMA circular pulse output: 0=Execution stops when target value has been reached, 1=Continue values can be set using 'sys_bIsCircular'

Burada Jog bloğu ile ilgili olanları açıklayalım.

Channel => Kullanılan PLC modeline göre kanal sayısı değişebilir. Biz 0.kanalı kullandığımız için görüldüğü gibi 0 değeri vardır.

Eğer bu komutlara hiç dokunmadan fabrika ayarında bırakırsak CW-CCW

SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

bOutput_Pulse_ForwardTrue => Direction modda çalıştırıldığında ileri yön dijital çıkış için TRUE yapılır.

bOutput_Pulse_ForwardFalse => Direction modda çalıştırıldığında geri yön dijital çıkış için TRUE yapılır.

bAccelerationSteps60 => FP-X ve FP-Σ PLC modellerinde kalkış rampasında ki adım aralığını gösterir.TRUE olduğunda 60 FALSE olduğunda 30 olur.(Fabrika ayarında bırakabiliriz)

bDutyRatio25 => FP-X ve FP-Σ PLC modellerinde pulse çıkış PWM çalışma oranını gösterir. Eğer bu şekilde fabrika ayarında bırakırsak pals oranının %25 lik kısmı duty olur.False yaparsak pals oranının %50 lik kısmı duty olur. (Fabrika ayarında bırakabiliriz)

bFrequencyRange_48Hz_100kHz => FP-X ve FP- Σ PLC modellerinde TRUE yapıldığında 48Hz ile 100kHz arasında çalışmaya izin verir. Bu komutu TRUE yapıp 48Hz den düşük değer girildiğinde hata verecektir.

bFrequencyRange_191Hz_100kHz => FP-X ve FP- Σ PLC modellerinde TRUE yapıldığında 191Hz ile 100kHz arasında çalışmaya izin verir.Bu komutu TRUE yapıp 191Hz den düşük değer girildiğinde hata verecektir.

bPulseWidth80µs => FP0 ve FP-e modellerinde Home ve Trapezoidal kullanırken Pulse genişliği çalışma süresi 80µs kadardır.Eğer TRUE yaparsak 40 µs olur. .(Fabrika ayarında bırakabiliriz)

iDutyRatioIn10PercentSteps => FP0 ve FP-e modellerinde JOG bloğunda kullanılır.0 girildiğinde pulse genişliği 80 mikrosaniyeye sabitlenir.(Fabrika ayarında bırakabiliriz)

bEnableHomeOnlyAfterNearHomeDeceleration =>Home bloğu ile ilgilidir. Eğer bu komutu aktif edersek servo motorumuz X4 girişini görse bile durmaz. diCreepSpeed komutunu kullanarak motor yavaşladıktan sonra X4 fiziksel girişini görüp home tamamlanmaktadır. (Fabrika ayarında bırakabiliriz)

iHomeInputDevitionCounterClearSignalOutputTime_in_0p5ms => Bu komutu kullanmak için kullandığımız kanala göre PLC çıkışları vardır.Bunlar:CH0: Y8, CH1 : Y9, CH2: YA, CH3:YB bu şekildedir.Örneğin 0. Kanalı kullanıyorsak Y8 çıkışına fiziksel olarak sürücümüzün ilgili yerine bağlamalıyız. Girdiğimiz sürenin yarısı kadar zamanda silme işlemini gerçekleştirir. (Fabrika ayarında bırakabiliriz)

bCalculationOnly => FP0R PLC modelinde Jog ve Trapezoidal modda geçerlidir.Sadece hesaplama işlemlerinde kullanılır.Bu mod sadece PulseOutput(Y0-Y1) kanal girişinde çalışmaktadır. (Fabrika ayarında bırakabiliriz)

bTrapezoidalMaximumTargetSpeed50Hz => Bu komut Trapezoidal modda çalıştırılır.Bu özelliği TRUE yaptığımızda 'Execute' girişini kesmeden TargetSpeed'den hız ayarı değişikliği yapabiliriz.FALSE olarak bırakılırsa girdiğimiz ilk hız değeri ile motor hedefine varır.(Fabrika ayarında bırakabiliriz.)

bExecuteInInterrupt =>Eğer interrupt içinde trapezoidal veya jog pozisyon modu kullanacaksak bu komutu aktif etmeliyiz. (Fabrika ayarında bırakabiliriz.)

SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

bJogWithNoCounting => Eğer PLC cihazımızın kustuğu puls değerini göstermek istersek bu girişi aktif etmeliyiz. Örneğin 0.kanal için DDT90400 adresinden gösterilebilir. (Fabrika ayarında bırakabiliriz).

bContinueAfterDone => FP- Σ PLC modelinde dairesel enterpolasyon kullanıldığı durumlarda kullanılır. (Fabrika ayarında bırakabiliriz)

NOT: BURADA GİRİLEN TRUE-FALSE ifadeleri büyük veya küçük harf ile yazılabilir. Herhangi bir sorun oluşturmaz.

Data unit initial values

Data unit type: PulseOutput_Channel_Configuration_I

iChannel	INT	0	FP-SIGMA: 0, 2 FP-X/HR: 0, 1 FP-X/16K C14T: 0, 1, 2, FP-X/32K C30T, C60T: 0, 1, 2, 3 FP-X/32K C60T: + 4, 5 FPOR: 0, 1, 2, 3 FP0:
bOutput_Pulse_ForwardTrue	BOOL	FALSE	if neither bOutput_Pulse_ForwardTrue nor bOutput_Pulse_ForwardFalse: Forward or reverse pulses (FP0, FP-e: Only pulses)
bOutput_Pulse_ForwardFalse	BOOL	FALSE	if neither bOutput_Pulse_ForwardTrue nor bOutput_Pulse_ForwardFalse: Forward or reverse pulses (FP0, FP-e: Only pulses)
bAccelerationSteps60	BOOL	TRUE	FP-SIGMA, FP-X: Number of acceleration/deceleration steps: 60 (else 30 steps)
bDutyRatio25	BOOL	TRUE	FP-SIGMA, FP-X: Duty ratio (for pulse duration and period): 25% (else 50%)
bFrequencyRange_48Hz_100kHz	BOOL	FALSE	FP-SIGMA, FP-X: Frequency range for initial and target speed: 48Hz-100kHz (if neither bFrequencyRange_48Hz_100kHz nor bFrequencyRange_191Hz_100kHz: 1.5Hz-9.8kHz)
bFrequencyRange_191Hz_100kHz	BOOL	TRUE	FP-SIGMA, FP-X: Frequency range for initial and target speed: 191Hz-100kHz (if neither bFrequencyRange_48Hz_100kHz nor bFrequencyRange_191Hz_100kHz: 1.5Hz-9.8kHz)
bPulseWidth80us	BOOL	FALSE	FP0, FP-e Home, Trapezoidal: 80us (else 50%)
bDutyRatioIn10PercentSteps	INT	0	FP0, FP-e Jog: 1-9: duty ratio in increments of 10%, 0: fixed pulse width of 80us
bEnableHomeOnlyAfterNearHomeDeceleration	BOOL	FALSE	FPOR: Type 1 (else type 0), FP-SIGMA, FP-X: Type 2 (else type 1)
iHomeInputDeviationCounterClearSignalOutputTime_in_0p5ms	INT	0	FPOR, FP-SIGMA, FP-X: 0 to 200 [x0.5ms]
bCalculationOnly	BOOL	FALSE	FPOR: Jog, Trapezoidal: Output operation calculation only (else pulse output)
bTrapezoidalMaximumTargetSpeed50kHz	BOOL	FALSE	FPOR: Output operation: Type 1: The target speed can be up to the maximum speed 50kHz, acceleration and deceleration are determined by the maximum speed 50kHz
bExecuteInInterrupt	BOOL	FALSE	FPOR Jog positioning, trapezoidal: Execute in or called from interrupt program (else in main program)
bJogWithNoCounting	BOOL	FALSE	Only pulse outputs without counting, no target value match. FP-SIGMA, FP-X: bReverse=TRUE: Reverse pulses, bReverse=FALSE: Forward pulses.
bContinueAfterDone	BOOL	FALSE	FP-SIGMA circular pulse output: 0=Execution stops when target value has been reached, 1=Continue values can be set using 'sys_bIsCircularInterpolationOverwritingPossible'



Şuan için herhangi bir özellik kullanmadığımdan hiçbirşeye dokunmadan ekranı kapatabiliriz.

SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

Class	Identifier	Type	Initial	Comment
1	VAR	jog	PulseOutput_Chan...	
2	VAR	SERVO	PulseOutput_Chan...	

1

2

Y2 (S) → Servo-On

TEST_JOG
PulseOutput_Jog_FB
bError

R1 — bExecute
TRUE — bReverse
-1000 — diInitialAndFinalSpeed
hız_0 — diTargetSpeed
250 — diAccelerationTime
250 — diDecelerationTime
jog — dutChannelConfiguration

Görüldüğü gibi programı bu şekilde tamamladık.Şimdi derleyip hatamız varsa görelim.

am_1

High-speed coun...interrupt input Program_1

Class	Identifier	Type	Initial	Comment
1	VAR	jog	PulseOutput_Chan...	
2	VAR	SERVO	PulseOutput_Chan...	

1

2

Y2 (S) → Servo-On

TEST_JOG
PulseOutput_Jog_FB
bError

R1 — bExecute
TRUE — bReverse
-1000 — diInitialAndFinalSpeed
hız_0 — diTargetSpeed
250 — diAccelerationTime
250 — diDecelerationTime
jog — dutChannelConfiguration

Derleme işlemi buradan yapılır.

Compile/check messages

<Interrupt 4>
<Interrupt 5>
<Interrupt 6>
<Interrupt 7>
<Interrupt 8>
<Interrupt 9>
<Interrupt 10>
<Interrupt 11>
<Periodic interrupt>
<Program_1 (PRG, LD)>
<Program_1: Header>
<Program_1: Body>
<FP tool library: PulseOutput_Jog_FB: Body>
<FP tool library: PulseOutput_Trapezoidal_FB: Body>
<FP tool library: PulseOutput_Jog_TargetValue_FB: Body>
<FP tool library: PulseInfo_IsChannelEnabled: Body>
<ROM_Download Program code (890 steps)>
0 errors
0 warnings

Minimize dialog after display

Show -> Error -> Warning Cancel Close

Derleme işleminden sonra görüldüğü gibi hatamız bulunmadığına göre Close deyip kapatabiliriz.

Şimdi programımızı yükleme işlemini yapıp çalıştığını görelim.

SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

1.adım

Bu buton ile programı yükleyip aktif olabiliriz.

2.adım Evet diyelim

Control FPWIN Pro 7

The program code in FPWIN Pro is different from the program code in the PLC.

Do you want to download the program code and the PLC configuration?

Evet Hayır

Class	Identifier	
0	VAR	TEST_JOG
1	VAR	jog

Class	Identifier	
0	VAR	diTargetSpeed
1	VAR	diAccelerationTime
2	VAR	diDecelerationTime
3	VAR	dutChannelConfiguration

Görüldüğü gibi programımız yüklenmiş ve online olunmuştur.

Servo-On

Bu değer sabit yapılmalı ve Target speed değerinden küçük olmalıdır.

Burada TRUE yaptığımız için motorumuz geri yönde çalışacaktır.

Görüldüğü gibi ilk hız 0 olur. Buradan hız değerini girebiliriz.

Class	Identifier	Initial	Comment
1	VAR	jog	PulseOutput_Chan...
2	VAR	SERVO	PulseOutput_Chan...

Y2

Servo-On

TEST

PulseOutp

R1

TRUE

1000

hız_0 = 0

250

250

jog

bExecute

bReverse

diInitialAndFinalSpeed

diTargetSpeed

diAccelerationTime

diDecelerationTime

dutChannelConfiguration

SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

	Class	Identifier	Type	Initial	Comm
1	VAR	jog	PulseOutput_Ch...		
2	VAR	SERVO	PulseOutput_Ch...		

1

Y2 Servo-On

Bu butonun üstüne tıkladığımızda bizden hız değerini isteyen bir ekran gelecektir. Belirlediğimiz hız değerini bu alana girdikten sonra OK diyerek kapatabiliriz.

TEST JOG
PulseOutput_Jog_FB

R1 bExecute bError
TRUE bReverse
1000 diInitialAndFinalSpeed
hız_0 = 0 diTargetSpeed

Change the value of a variable

Variable: hız_0 OK
Type: DINT Hexadecimal Cancel
Current value: 0
New value: 10000 Help

3

S

SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

High-speed coun...interrupt input Program_1 x

Class	Type	Initial	Comment
1	VAR	PulseOutput_Chan...	
2	VAR	PulseOutput_Chan...	

Daha sonra R1 üstüne iki kere sol tıklayarak motorumuzu jog modunda çalıştırabiliriz.

Servo-On

TEST_JOG
PulseOutput_Jog_FB

R1

TRUE

hız_0 = 10000

250

250

jog

bExecute

bReverse

diInitialAndFinalSpeed

diTargetSpeed

diAccelerationTime

diDecelerationTime

dutChannelConfiguration

bError

Böylece FPWINPRO 7 ile servo motoru Jog modunda çalıştırmış olduk.