FPWINPRO7_FP7_Servo motor jog fonksiyon bloğu

(Jog Fonksiyon Bloğu: Serrvo motoru manuel olarak ileri veya geri çalıştırmak için kullanılan bir bloktur.)



×

Options



CSV export Cross-reference Navigator Status bar Print options	 Initialize all retain Recommended d card. Keep values of global retain variables which have been assigned an explicit address. Initialize all other retain variables by program code.
Address ranges Labels/Index rabisters Code generation Additional errors Additional warnings	Default swing length (characters) 32 Indexed function block instar Daha sonra Compile options altında 'Code generation' kısmına gelerek bu segme de isaretlenir. Stop check at number of errors 20
	OK Cancel Default Apply Help



Yapılan bu ayarlamalardan sonra Ok deyip çıkalım.



📴 🛃 🗃 👺 🐯 🔕 🛃 👫 Program_1	- 8	- 10 mm - 10 mm - 15 mm	🛊 📲 📲 🗶 🧷 😁 🔒 🦯	१५- ≓ १ । № () (\$) (# 20
Project 💌 🕂 🗙	🞁 I/O map and	unit configuration 🛛 🥜 Act or	n error <mark>□□珺 Program_1 ×</mark>		
h h k ≥ 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	Class	Identifier	Туре	Initial	Comment
Project [Untitled] PLC (FP7 CPS31ES) System registers Memory size Hold on/off Act on error Time-out Serial ports	0 VAR	Ekranın sol tarafır CPS31ES) segmesi iki kez sol tıklanar girelim.	nda bulunan PLC(FP7 nin altında System reg ak 'Act on error' kısmı	isters	
Ethernet I/O map and unit configuration Data recording Program code	2	- 	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	· · · · · · · · · · · ·	· · · · · ·
Periodic interrupt code Libraries Tasks DUTs	3			· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	· · · · · · ·
ৰ Global variables					

Böyle bir pencere açılacaktır.

📶 l/0 m	ap and unit configuration	Act on error 🔀 📭 Program_1				• >	
No	Item name	Data	Dime.	Range	Additional information	~	
0	Battery error indication	Enable 🔫		Enable	Specifies the indication of a backup battery error. If enabled, a		
0	Duplicate output	Enable		Fixed	Specifies the operation when a duplicate use of output is prog		
0	RTC error alarm	Enable		Enable			
0	Internal flag (R)	Clear		Clear	At INITIALIZE position of the INITIALIZE /TEST switch		
0	Link flag (L)	Clear	Görüldi	iğü gibi ilk a	ctığımızda Enable olarak görülmektedir.		
0	Timer/counter (T,C,SV,EV)	Clear		8 - 8	3-988		
0	Data register (DT)	Clear		Clear	At INITIALIZE position of the INITIALIZE/TEST switch		
0	Link register (LD)	Clear		Clear	At INITIALIZE position of the INITIALIZE/TEST switch		
0	Index register (l)	Clear		Clear	At INITIALIZE position of the INITIALIZE/TEST switch		
0	Error alarm flag (E)	Clear		Clear	At INITIALIZE position of the INITIALIZE/TEST switch		
1	Unit alarm occurrence	Stop		Continue			
1	Unit error occurrence	Stop		Continue			
1	I/O verification error	Stop		Continue			
1	Unit verification error	Stop		Continue			
1	Unit initialization timeout	Stop		Continue			
1	Unit configuration mismate	h Stop		Continue			
1	Operation error	Stop		Continue	Specifies the operation when an operation error has been dete		
2	Bus error: CPU	Continue		Continue			

[l/0 m	ap and unit configuration	Act on erro	or 🔀 📑 Progr	am_1			
No	ltem name		Data		Dime	Range	
0	Battery error indication		Enable	~		Enable	
0	Duplicate output		Enable			Fixed	
0	RTC error alarm		Disable			Enable	
0	Internal flag (R)		Clear	^		Clear	
0	Link flag (L)		Clear			Clear	
0	Timer/counter (T,C,SV,EV)	Clear			Clear	
0	Data register (DT)		Clear			Clear	
0	Link register (LD)		Clear			Clear	
0	Index register (l)		<u></u>			0	
0	Error alarm flag (E)	Bu kısmın üsti	üne tıklayarak	Disable olara	k değiştiı	elim.	
1	Unit alarm occurrence		Stop			Continue	

Daha sonra ise PLC modelimizi ve kullandığımız PLC modülümüzü seçelim.

i 📂 🛃 🗃 👺 🚏 🚨 🛃 👫 Program_1	- *	n 🗈 🖉 🖉 🖓 🕅	19 †] = = = 🕿 🕑 😬 🔒 /	የ ሥ ግ ተ ነኑ ወ	s) 🎟 🔁
Project 🗸 🗸 🗙	🞁 I/O map and u	unit configuration 🛛 🥜 Act	on error		
Project [Untitled] Project (FP7 CPS31ES)	Class 0 VAR <	ldentifier	Туре	Initial	Comment
System registers Memory size Hold on/off Act on error Time-out Serial ports Hold on/off U/O map and unit configuration Data recording Program code Program code Pro	2	Ekranın s CPS31ES iki kez so configura	sol tarafında bulunan PI) segmesinin altında Sys ol tıklanarak 'I/O map aı ation' kısmına girelim.	.C(FP7 stem registers nd unit	
Fendult Interrupt Code Libraries Tasks DITs Global variables POUs Drg POUs Drg Program_1 (PRG, 0 steps)	Açılan ekr modülüm	anımızda PLC mo	delini ve		· · · · · ·

I/O map and unit configurat	ion • 🔻 🥜 Act on error 🛛 🖲	🗄 Program_1								- ×
Base block Expansion block 1 (unused) Expansion block 2 (unused) Expansion block 3 (unused)	Power supply unit Master/slave unit Expansion unit recognition	24V DC Not used	s (5-1800)	~	Max. curre	nt consumption Total Remaining	3.0 A 0.0 A 3.0 A	Max. configuration c	apacity 0.00 MB
Advanced	Reallocation	Upload from PLC		Download to	PLC	Time co	Current c	Cassette	Touch papel	
	onit type	Starti Inp		veniy	Kerrean	mile com	current can	cussence	louen punci	
2			E	Bu ilk :	slottal	ki boşlı	uğa mou	se ile ik	i kez sol tıkl	ayalım
4										
7										
9 10										
11 12										
13 14 15										
16										
-				I						
Unit selection (slot	: 0)							×		
Unit category:	CPU						OK			
Unit type:	FP7 CPU [A	FP7CPS31ES]	K			\checkmark	Cancel			
Starting word addre	.: 0 ×	(0 - 502)			v	• • • •	• • • • •			
Number of input wo	rds: 37	(0 - 128)	GC	ndisi (gu gib ntoma	n biz se ntik ola	eçim yapı rak sece	amıyorı cektir.	uz. Bagladig	IMIZ PLC'YI
Number of output w	vords: 37	(0 - 128)								
Exclude this unit	from I/O verification	OK dev	yip kap	atabil	liriz.					
1								.::		
Şimdi	PLC'ye bağlı olan	modülümüz	ü tanıt	alım.						
Slot Product No.	Unit type	Starti	Input	Outp	Verify	Görüld	lüğü gibi	PLC ekl	enmistir.	
0 AFP7CPS31ES	FP7 CPU	475	37	37	Valid		-8-8			
2										
4										
5										
7		ik	inci slo	ot üstü	ine iki	kez so	l tıklanaı	rak moo	dülümüzü se	eçelim.
9										
10										
12										
14										
16										

Unit selection (Store 1)	n kontrolü yapacağımız için bu kısımdan Positioning modu seçilir.	
Unit category:	Positioning V OK	
Unit type:	Positioning unit, line driver, 2 axes [AFP7PP02L] Cancel	
Input time constant:		
Starting word address: Buradaki 2 rakamının eksen sayısını belirtm Number of output words:	0 (0,-11) Inlamı PLC modülümüzdeki Bu kısımdan da PLC'ye bağlı olan modül hangisi ise o seçilir. 12 (0 - 128)	
Exclude this unit from	/O verification Bu seçimlerden sonra OK deyip çıkalım.	
Ма	torumuzu Jog modda çalıştırmak için bu ayarlar yeterlidir.	

	Advanced	Reallocat	ion	Upl	oad from F	LC	Download to PLC							
Slot	Product No.	Unit type	Dnit type Starti Input					Verify	Refresh	Time co	Current c	Cassette	Touch panel	
0	AFP7CPS31ES	FP7 CPU			475	37	37	Valid	Valid		200mA	Unregistered	Unregistered	
✓ 1	AFP 7PP02L	Positioning uni	it, line driver, 2	axes	0	12	12	Valid	Valid		65mA			
2														
														1
4			Servo	motor	umuz	u Adv	/ence	d kısı	nı için	den de	kontrol	edebiliriz.	Servo On-	
5			Off. po	zisvor	na gör	Idern	ne. m	anue	lolara	k iog ca	alistirma	vb. isleml	er bu	
6		lucinden de versiehilin. Dreenen üzerinde blek elerek versien ber ielem bu												
7			kısımdan da yapılabilir. Program üzerinde blok olarak yapılan her işlem bu											
8			kısımd	lan yap	olabil	ir. Ge	enellik	de te	st ama	çlı kull	anılır.			
9										•				
10							_							
1. SI	ot numaras	ını kullanı	mış oldu	k										
Ļ														
13	}													
14	ł													
15	5													
16	5													



ste siz	Install/create user library	Bu kısma tıklayarak daha önceden indirmiş olduğumuz l ekleyelim.	<ütüphanemizi
/off rroi	Library name (navigator):	ОК	
ıt orts	Path\File name of user librar	y (*.sul) Cancel	· · · ·
un	Unicode format for version	ons from 6.202 onward	
ng le (: rru;	Unicode format compatib Path\File name of user librar	le with versions down to 5.31 y Help file (*.hlp, *.chm) 🐼 More >>	· · · · ·
ries			1

	Class	Identifier		Туре	Initial	Comment
_jog 0 <	👘 Select library p	ath				×
ite user libr	$\leftarrow \ \ \rightarrow \ \ \land \ \ \uparrow$	« FP7	> sw_fp7_pp0x_positioning_lib	ٽ ~	Ara: sw_fp7_pp	0x_positioning ク
e (navigato	Düzenle 🔻	Yeni klasör				≣≕ ▼ 💷 ?
e (nangete	🁌 Müzikler	n 🔨	Ad	D	eğiştirme tarihi	Tür
ame of user	🐔 OneDriv	e	FP7 PP0X Positioning 1 32.su	ul 15	7.1.2017 09:46	SUL Dosyası
format for	📰 Resimler	r				
format com	🚖 Sık Kulla	nılanlar				
ame of user	Tracing					
	📑 Önced	den indirm	iiş olduğumuz kütüphanem	izi seçtik. Aç d	eyip devam e	edelim.
	💻 Bu bilgisa	yar				
	🐂 Kitaplıklar					
	💣 Ağ					
	📙 16gb flash	n				
	A5 Servo	ToolPort				
	BITIRME					
			<			`````````````````````````````````````
		Dosya ad	dı: FP7_PP0X_Positioning_1_32.sul	~	User library (*.	sul) 🗸 🗸
					Ac	Íptal

kütünbanamiz oklonn	nictir. OK dovin konstabiliriz		\sim						
, instan/crea Rutuphaneniiz exienii			\sim						
i Library name (navigator):	FP7_PP0X_Positioning_1_32	ОК							
Path\File name of user library (*	•.sul)	Cancel							
.\FP7_MANUEL\sw_fp7_pp0x_									
Unicode format for versions from 6.202 onward									
Unicode format compatible with versions down to 5.31									
Path\File name of user library H									
.\FP7_MANUEL\sw_fp7_pp0x_positioning_lib_1_32\FP7_I More									





Class Identifier Type Initial C 43 VAR OK BOOL FALSE 1 PPOX_AxisBasicSetup FILer settings: <all> / <all> / <all> 1 PPOX_AxisBasicSetup FILer settings: <all> / <all> / <all> 1 PPOX_AxisBasicSetup FILer settings: <all> / <all> / <all> 1 PPOX_AxisBasicSetup FILer settings: <all> / <all> / <all> 1 PPOX_AxisBasicSetup The AxisIon 1 PPOX_AxisBasicSetup The AxisIon 1 PPOX_AxisBasicSetup The AxisIon 1 Initial PPOX_AxisBasicSetup 1 Initial of Prox_AxisGroupSettings PPOX_AxisGroupSettings 2 HimtSoftwareEnable Position PPOX_AxisGroupSettings 2 HimtSoftwareEnable Position PPOX_HomeReturn 2 PPOX_HomeReturn PPOX_PositioningTableData_1Axis 3 PPOX_PositioningTableData_Axis PPOX_PositioningTableData_Axis 4 PPOX_PositioningTableData_Axis PPOX_PolseCountControlArea 2 PPOX_PolseCountControlArea PPOX_PolseCountControlArea 3 PPOX_PolseCountGontigration</all></all></all></all></all></all></all></all></all></all></all></all>	ଞ Progr	ram_1 ● →	× 🗂 I	/O map and unit configuration				Instructions	▼ ⊕ ×	۲. ۲
43 VAR DK BOOL FALSE Filter settings: <all> / <all> 1 PP0X_AxisBasicSetup EN EN EN EN 1 EN EN EN EN EN 2 iStatis0 bibnutSetError EN EN EN 2 iUntSetting DestingAxisOK PDVX_AxisBastSetup EN 2 iUntSetting En PDVX_AxisBastSetup EN 2 iUntSetting PDVX_AxisBastSetup EN PDVX_AxisBastSetup 2 iuntSoftwareEnable Position En PDVX_AxisBastSetup PDVX_AxisBastSetup 4 iuntSoftwareEnable Position PDVX_HomeReturn PDVX_PositioningTableData_TAxis EN 4 iuntSoftwareEnable En PDVX_PositioningTableData_Axis PDVX_PolyEcintontol 2<</all></all>	C	Class		ldentifier	Туре	Initial	C	Ce 🔰 Location 👻 🏷 🌾 🖓 🐨 🌾		
1 PP0X_AxisBasicSetup AxisInoutFror 1 EN bhputSetError AxisInoutFror 1 AxisInoutFror AxisInoutFror 1 AxisInoutFror AxisInoutFror 1 AxisInoutFror PP0X_AxisBasicSetup 1 AxisInoutFror AxisInoutFror 1 AxisInoutFror PP0X_AxisGroupSettings 1 InvisesPerRotation PP0X_AxisGroupSettings 1 PP0X_VarieSpectation PP0X_VarieSpectations 1 InvisesPerRotation PP0X_VarieSpectations 1 PP0X_VarieSpectation PP0X_VarieSpectations 1 PP0X_VarieSpectations PP0X_VarieSpectations 1 PP0X_VarieSpectations PP0X_VerticeLange 1 PP0X_VerticeLang	13 V	VAR		ок	BOOL	FALSE		Filter settings: <all> / <all> / <all></all></all></all>		5
1 PP0X_AxisBasicSetup EN EN EN bChange bInputSetError StatinputError P1 AxisIonuttiror AxisSotioning_1_32 P1 AxisSotioning_1_32 P1 AxisSotioning_1_32 P1 AxisSotioning_1_32 P2 P2									•	- 1918
butputMode -1 PPOX_PositioningTableData_Axis bRotatingDirection -1 PPOX_PositioningTableData_Axis bHomeLogic -1 PPOX_PulseCountControlArea control -2 PPOX_PulseCountControlArea bNearHomeLogic -1 PPOX_PulseCountControlArea control -2 PPOX_PulseCountControlArea control -2 PPOX_PulseCountControlArea control -2 PPOX_PulseConfiguration control -3 PPOX_PulseConfiguration control -4 PPOX_PulseConfiguration control -4 PPOX_PulseConfiguration control -4 PPOX_PulseConfiguration control -4 PPOX_RepetitionsOfTable	1		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	k olarak eksen ayarları içir krana sürükleyip bırakalım	X_AxisBasicSetup blnputSetti bSettingAxis PerRotation reEnable_Position ilgili bloğumu	NO			,	
Image: Sector of the sector			•••	bOutputMod	e ection		•	PPOX_PositioningTableData_3Axis PPOX_PulseCountControlArea		
Image: Second			· · ·	pHomeLogic bNearHomel bPositiveLin	.ogic itLogic		-			
			· · ·	bNegativeLir	nitLogic ed		•	·		

	PP0X AxisBasicSetup		Change : Bu blokta yapılan değişiklikleri güncelleyip PLC ye göndermek için kullanılır.Yapılan her değişiklikte tekrar
	EN ENO	_	tetiklenmeli
· ?	bChange bInputSetError		2 SlotNo: Modulun takili oldugu slot numarasi
· ?	iSlotNo bSettingAxisOK		2 AxisNo: Ayarların kaydedilecegi eksen numarası
· ?	iAxisNo		UnitSetting: pals(0),mm(2),inc(4) ve degree(6) olarak kullanacağımız birim bu kısımdan seçilir. Seçilen bu birimlere göre
· ?	iUnitSetting		hiz ve konum bilgisi değiştirilmelidir.
· ?	diPulsesPerRotation		diPulsesPerRotation: Minas A5 servo sürücüde parametre0.08 değeri ile aynı olmalıdır. Motorun bir turdaki pals
· ?	diMovementPerRotation		sayısıdır.
· ?	bLimitSoftwareEnable Position		diMovementPerRotation: Ornek vererek açıklayalım. Eger pals olarak çalışıyorsak 1 girilmeli,mm ise motorun bir
· ?	bLimitSoftwareEnable_Home		turundaki mekanik hareket ölçülerek örneğin 1 turda 10mm hareket ettiyse buraya 10 girilmeli,açısal çalışıyorsak 360
· ?	bLimitSoftwareEnable_JOG		yazılmalı.
· ?	diUpperLimitSoftware		LimitSoftwareEnable_Position: Pozisyon kontrol için yazılımsal olarak limit switch aktir veya pasir edilir.
· ?	diLowerLimitSoftware		LimitSoftwareEnable_Home: Home kontrol için yazılımsal olarak limit switch aktir veya pasif edilir.
· ?	iAuxOutputMode		LimitSoftwareEnable_JOG: JOG kontrol için yazılımsal olarak limit switch aktif veya pasif edilir.
· ?	iAuxOutputOnTime		UpperLimitSoftware: Yazılımsal olarak butun limit switchler için ust deger.
· ?—	iAuxOutputDelayRate		LowerLimitSoftware: Yazılımsal olarak butun limit switchler için alt deger.
· ?	bOutputMode		AuxOutputMode: Enable yapildiginda eksenlere gore ayri X48(Eksen1) girişlerden alınan bu bilgi girişi her bir tablo
· ?	bRotatingDirection		ışlendiğinde aktif olur.İşlenen tablo sayısını saymada kullanılabilir. With mod veya Delay modunda da çalışabilir. X48
- ?	bHomeLogic		normalde kapalı bir bittir
· ?	bNearHomeLogic		AuxOutputOnTime: Yardimci çıkış kontaginin KAPALI olduğu sure.Bu mod için AuxOutputMode 1 'yapılmalidir'.Eksen 1
· ?	bPositiveLimitLogic		için (X48)
· ?	bNegativeLimitLogic		AuxOutputDelayKate: Yardıncı çıkiş kontagının gecikme nizidir. 0-100 arasında deger yazılabilir.Ormegin 50 yazarsak
· ?—	diStartupSpeed		gonderlien pozisyonun yansında X48 pasif olur.Bu mod için AuxOutputNidde 2 yapılmalıdır.
			Output/viode: Pulse direction için 0,000-0000 için 1 olmalıdır. Eksen 1 için (X48)
			RotatingUirection: CVV-CCVV modunda kullanilir.(+)yon için 0, (-) yon için 1 yapılmalıdır.
			HomeLogic: Kullanlan nome sensoru normalde açık veya normalde kapalı seçimi buradan yapılır. Biok üzerinde aktir
			yapılırsa sensor NC(normalde Kapalı) kullanılmalı
			NearHomeLogic: Kullanilan near nome sensoru normalde açık veya kapalı seçimi buradan yapılır. Biok üzerinde aktif
			yapılırsa sensor NC(normaide kapalı) kullanılmalı
			PositiveLimitLogic. Kulanilari pozitif(+) limit sensorunun normalde açık veya normalde kapalı seçimi buradan yapılır.
			biok uzerinde aktir yapılırsa sensor NC(normalde kapalı) kullanılmalı Nə əstini içini kulanılar məsətif A limit əsər örünün mənəldə səhəyər əsərəldə kaşalı əstini tərədən və bi
			ivegativeLimitLogic. Kulanlian negatit(-) limit sensorunun normalde açık veya normalde kapalı seçimi buradan yapılır.
			Diok uzerinde aktii yapiirisa sensor Nu(normaide kapaii) kullaniimaii
			otarupopeed, başıangıç ve bitiş niz degeri bu kısımdan ayananabilir.

1				PP0X AxisBa	sicSetup					Pa	ara	me	etre	elei	rim	iz ę	giri	lmi	ştiı	•
				EN	ENO				. L											
			· · · Change	bChange	blnputSetError		—e	rrr -	4 ·											
				iSlotNo	bSettingAxisOK	-	-0	ж												
		· ·	· · · · · · 1 —	iAxisNo		·	·				·	• •			• •	• •				· ·
		· ·	· · · · · 0 —	iUnitSetting		·				•			•		• •				•	
			1000	diPulsesPerRotation		·														
		· ·	· movement —	diMovementPerRotatio	on	·						• •			• •	• •		• •		· ·
	 •	· di	m_sftware_poz —	bLimitSoftwareEnable	_Position	·	•				·	• •			• •	• •		• •		· ·
	 •	· lim	sftware_home	bLimitSoftwareEnable	_Home	·	•	·		•	·	• •		•	•	• •		• •		• •
	 •	· lir	mit_sfrware_jog	bLimitSoftwareEnable	_JOG	l ·	·	·		•	·	• •	•	•	•	• •	·	• •	•	• •
	 ·	• •	upper_lim	diUpperLimitSoftware		l ·	·	·	• •	•	·	• •	·	•	• •	• •	·	• •	•	• •
	 •	• •	· low_limit ——	diLowerLimitSoftware		·	•	·		•	·	• •	•	•	• •	• •		• •	•	• •
	 •	• •	· aux_mode —	iAuxOutputMode		·	·		• •	•	·	• •	•	•	• •	• •		• •		• •
		• •	aux_time —	iAuxOutputOnTime		·	·	·	• •	•	·	• •	•	•	• •	• •	·	• •	•	• •
	 •	• •	· aux_delay —	iAuxOutputDelayRate		·	·	·	• •	•	·	• •	·	•	• •	• •	·	• •	•	• •
	 •	• •	out_mode	bOutputMode		·	·	·	• •	•	·	• •	•	•	•	• •	·	• •	•	• •
	 •	• •	rot_dir	bRotatingDirection		·	·	·	• •	•	·	• •	•	·	•	• •	·	• •	•	• •
	 •	• •	 home_logic — 	bHomeLogic		l ·	·	·	• •	•	·	• •	·	•	• •	• •	·	• •	•	• •
	 •	• •	• near_logic —	bNearHomeLogic		·	·	·	• •	•	·	• •	•	•	• •	• •	·	• •	•	• •
	 •	• •	pos_lim_logic —	bPositiveLimitLogic		·	·	·	• •	•	·	• •	•	•	• •	• •		• •	•	• •
	 •	• •	neg_lim_logic —	bNegativeLimitLogic		l ·	·	·	• •	•	·	• •	·	·	• •	• •	·	• •	•	• •
	 •	• •	startup_speed	diStartupSpeed		·	·	·	• •	•	·	• •	·	•	• •	• •	·	• •	•	• •
······	 																			
			log hloğum	uzun configurasyo	on avarı icin il	σili														
			JOS DIOSUIN	azan comgarasyc	a ayan için il	6														

bloğumuzu ekleyelim.

Ekranın sağ tarafında bulunan Instruction kısmından Location segmesi seçilerek eklemiş olduğumuz kütüphane içine girelim. Daha sonra ServoJogSettings bloğumuzu seçip ekrana sürükleyelim.

I				PP0X_PositioningTableData_2Axis
2	PP0X_ServoJogSettings		 0	PP0X_PositioningTableData_3Axis
	EN ENO	D10	 1	PP0X_PulseCountControlArea
	1 iSlotNo blooutSetError		 1	PP0X_PulseInputConfiguration
	1 iAxisNo		 . D	PP0X_PulserConfiguration
	IR⊍E — bAccDecelPattern		 	PP0X_Pulser_Enable
	200 — iAccTime		 - 1	PP0X_RepetitionsOfTable
	200 — iDecelTime		-0	PP0X_ServoJog
	:0000 — diTargetSpeed		 1	PP0X_ServoJogSettings
	ChangeData: Teiklendiğinde ya	pılan değişiklikleri	 1	PP0X_ServoOnOff
	kaydeder. Her yapılan değişikli	kte tekrar tetiklenmelidir.	 1	PP0X_ServoStop
	SlotNo: Modülümüzün takılı olo	luğu slot numarası	 	PP0X_SpeedFactor
	AxisNo: Ayarların kaydedilece	i eksen numarası	 . D	PP0X_StartingAtTableNo
	AccDecelPattern: TRUE(1) old	uğunda servo motor S	 - 1	PP0X_Stop_Configuration
	rampasi lie, FALSE(0) oldugun	da lineer şekilde kalkış	 - 0-	PP0X_SynCancelRequest
	AccTime: Motor kalkis rampas		 -0-	PP0X_Synchronous_CAM_Configuration
	DecelTime: Motor durus rampa	' SI	 0	PP0X_Synchronous_CAM_Read_Table
	TargetSpeed: Jog modda servo	motor hızı		PP0X_Synchronous_CAM_Write_Table
	Done: Hata yok ise ayarlar kay	dedildiğinde aktif olur	 1	PP0X_Synchronous_Clutch_Configuration
	InputSetError: Yapılan ayarlam	alarda hata var ise aktif olur	 	PP0X_Synchronous_Clutch_ON_OFF
<u> </u>		h		PP0X_Synchronous_Gear_Configuration

Jog hareketimizi başlatmak için ilgili bloğumuzu ekleyelim.

Geri yön olmama	PP0X_ServoJog EN ENO bJOG blnputSetError iAxisNo bForward_Reverse Jog: Aktif olduğu sürece motorumuz hatreket edecektir. SlotNo: Modülümüzün takılı olduğu slot numarası AxisNo: Hareketin sağlanacağı eksen numarası Forward_Reverse: Aktif olduğu sürece motorumuz geri yönde çalışır.	 PPOX_PulserConfiguration PPOX_Pulser_Enable PPOX_RepetitionsOfTable PPOX_ServoJog PPOX_ServoJogSettings PPOX_ServoOnOff PPOX_ServoStop PPOX_ServoStop PPOX_ServoTotop PPOX_ServoTotop PPOX_ServoStop PPOX_Stop_Configuration PPOX_Stop_Configuration PPOX_SynCancelRequest PPOX_Synchronous_CAM_Read_Table PPOX_Synchronous_CAM_Write_Table PPOX_Synchronous_Clutch_Configuration
Torward	Şimdi ise Servo-On-Off bloğumuzu ekleyelim. Ekranın sağ tarafında bulunan Instruction kısmından Location segmesi seçilerek eklemiş olduğumuz kütüphane içine girelim. Daha sonra ServoOnOff bloğumuzu seçip ekrana sürükleyelim.	
	PP0X_ServoOnOff EN ENO bServoON bServoOn_Off R1 bServoOFF blnputSetError 1 iSlotNo ERROR 1 iAxisNo ERROR ServoON: Tetiklendiğinde servo On konumuna geçer. ServoOFF: Tetiklendiğinde servo OFF konumuna Geçer. SlotNo: Modülün takılı olduğu slot numarası AxisNo:Servo-On-OFF yapılacak eksen numarası AxisNo:Servo On Off: Servo aktif olduğunda aktif olur InputSetError: Hata olduğunda aktif olur.	PPOX_PositioningTableData_3Axis PPOX_PulseCountControlArea PPOX_PulseInputConfiguration PPOX_PulserConfiguration PPOX_Pulser_Enable PPOX_RepetitionsOfTable PPOX_ServoJog PPOX_ServoJogSettings PPOX_ServoOnOff PPOX_ServoStop PPOX_SpeedFactor PPOX_SpeedFactor PPOX_StartingAtTableNo PPOX_Stop_Configuration PPOX_SynCancelRequest PPOX_Synchronous_CAM_Configuration

PLC' ye bağlı fiziksel giriş çıkışları ve pals giriş çıkışlarını izlemek için ilgili bloğumuzu ekleyelim

마음 Program	n_1 • 🔀 📶 I/O map and unit configuration	Instructions 👻 🖙 🗙
	Ekranın sağ tarafında bulunan Instruction kısmından	Ibit Location Image: Total State Image: Total State
4	kütüphane içine girelim. Daha sonra Axis_Monitör	
	ServoOn_Off: Serv iSlotNo iAxisNo	PPOX_AxisGroupSettings PPOX_CurrentValueChange PDOX_CurrentValueChange
5		PPOX_General_Input PPOX_HomeReturn PPOX_HomeReturnSettings PPOX_HomeReturnSettings
		PP0X_JPointControl PP0X_PositioningTableData_1Axis PP0X_PositioningTableData_2Axis

	Bloğumuz ekrana gelmiştir.			"	 	 	
	PP0X_Axis_I PP0X_Axis_I PP0X_Axis_I PP0X_Axis_I PP0X_Axis_I PP0X_Axis_I N PP0X_Axis_I N PP0X_Axis_I N N N N N N N N N N N N N	Monitor ENO bInputSetError diCurrentValue :PulseInputValue diDeviation iAuxCode iRepeatSetValue peatCurrentValue bPositiveLimit bNegativeLimit bNegativeLimit :PulseInputValue ? :AuxCode ? : : : : : : : : : : : : : : : : : :	ReadMonitör: Tetiklendiğinde ilgili verileri okur. Sürekli aktif kalabilir. SlotNo: Modülümüzün takılı olduğu slot numarası AxisNo: Değerlerini okumak istediğimiz eksen numarası InputSetError: Blok giriş değerlerinde hata olduğunda True olur. CurrentValue: PLC'nin kustuğu pals değeridir. PLC nin enerjisi kesilmeden silinemez CurrentConversionValue: PLC'nin kustuğu pals değeridir. CurrentValueChange bloğu ile değeri silinebilir. PulselnputValue: Harici enkoderden okunan değer Deviation: Şuan için kullanılmamaktadır AuxCode: Şuan için kullanılmamaktadır RepeatSetValue: Belirlenen tekrar sayısı RepeatCurrentValue: Kaçıncı tekrarda olduğunu gösterir. PositiveLimit:Negatif limit sensörü aktif-pasif durumu NegativeLimit:Negatif limit sensörü aktif-pasif durumu HomePosition: Home sensörü aktif-pasif durumu				
S							

4		PP0X ServoOnOff	·····
	·		
		BervoOn_Off R2	
		iSlotNo	
			•
5		PP0X_Axis_Monitor	
		EN ENO	:
		diCurrentValuegelen deger	
		iAxisNo diCurrentConversionValue plc_gelen	
		Darametrolorimiz girilmictir	
		iAuxCodeçıkış_kodu	
		IRepeatSetValue tekrar_sayisi	
		bPositiveLimitpoz_limit	
		bNegativeLimitneg_limit	·
		bNearHomenear_home	

Şimdi ise Axis_Monitör parametrelerinde söylediğimiz CurrentConversionValue değerini silmek veya değiştirmek için ilgili bloğu ekleyelim



Şimdi ise Servo motorumuzu herhangi bir anda durdurmak için ilgili bloğumuzu ekleyelim.

Ekranın sağ tarafında bulunan Instruction kısmından Location segmesi seçilerek eklemiş olduğumuz kütüphane içine girelim. Daha sonra ServoStop bloğumuzu seçip ekrana sürükleyelim.

		ļ												- 0	PP0X_PositioningTableData_3Axis
		.								PP0X_ServoStop				- 0	PP0X_PulseCountControlArea
		-								EN ENC	• <mark>-</mark> • • • •	· ·		1	PP0X_PulseInputConfiguration
		·	•	•					· Stop	bStop bInputSetError	r error <u>·</u> 3 ·	• •		-0	PP0X_PulserConfiguration
		·	·	•			•	Ð	ecel_Stop	bDecel_Emergency		• •			PP0X_Pulser_Enable
		·	·	•	•	• •	•		· · · 1 —	iSlotNo		• •			PP0X_RepetitionsOfTable
		·	•			• •			· · · 1—	IAXISINO					PP0X_ServoJog
															PP0X_ServoJogSettings
		.							Stop: Servo	motoru rampasız ani durdu	rmak için tetikle	enir.			PP0X_ServoOnOff
		.							Decel_Stop:	Tek başına aktif edildiğind	e bir anlamı yok	tur.			PP0X_ServoStop
		.							Bu bit aktif o	nup Stop yapilirsa Dweel T	ime suresi kada	r dir			PP0X_SpeedFactor
		·							rampa lie se	IVO MOLOF QUIACAKUI.				0	PP0X_StartingAtTableNo
		·	•		·							/		0	PP0X_Stop_Configuration
	·	·			•••••	•••••	•••••						T	п	DDOV Concert

-	x 🔤 🔁 🔊 (* 🍱 🎇 🐯 🛊 i =Ē =Ē 🗶 🕑 📴 🕃	Х⊢ᆮᆉᄫᅅᅇᄤᄱᄱᄵᇢᆃᆥ ᄤ		_
Dr. Program	1 × 11/0 map and up configuration	🖓 Compile/check messages —	X	• x 🖪
arrogiai				
1	PF	<fp7_pp0x_positioning_1_32: (fun,="" pp0x_currentvaluechange="" st)=""> <fp7_pp0x_positioning_1_32: header="" pp0x_currentvaluechange:=""> <fp7_pp0x_positioning_1_32: (fun,="" pp0x_servolog="" st)=""> <fp7_op0x_positioning_1_32: header="" pd0x_servolog=""></fp7_op0x_positioning_1_32:></fp7_pp0x_positioning_1_32:></fp7_pp0x_positioning_1_32:></fp7_pp0x_positioning_1_32:>	^	
	bChange	<pp7_pp0x_positioning_1_32: (fun,="" pp0x_servologsettings="" st)=""></pp7_pp0x_positioning_1_32:>		
	Derleme işlemi bu buton ile yapılır	<pre><p7_pp0x_rostioning_1_32: neader="" pp0x_servododsettings:=""> <pre><pre><pre><pre><pre><pre><pre><pre></pre></pre></pre></pre></pre></pre></pre></pre></p7_pp0x_rostioning_1_32:></pre>		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
	diPulses et al. and the second et al. and th	<pp7_pp0x_positioning_1_32: header="" pp0x_servostop:=""></pp7_pp0x_positioning_1_32:>		
	lim sftware poz — bLimitSoftw	<pre></pre>		
	lim_sftware_home bLimitSoftv	// <program_1: body=""></program_1:>		
	limit_sfrware_jog — bLimitSoftv	<pre><pp7_pp0x_positioning_1_32: body="" pp0x_axisbasicsetup:=""> </pp7_pp0x_positioning_1_32:></pre> <		••••
	upper_lim — diUpperLim	<pre># <fp7_pp0x_positioning_1_32: axisinputerror:="" body=""> </fp7_pp0x_positioning_1_32:></pre>		
		<pre>FP7_PP0X_Positioning_1_32: PP0X_AXIs_Monitor: Body> </pre>		
		nmadığına göre Close devip kapatalım		
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·			
	out_mode bOutputMo	<pre>4 <fp7_pp0x_positioning_1_32: body="" pp0x_servostop:=""></fp7_pp0x_positioning_1_32:></pre>		
	rot_dir— bRotatingD	<pre> <fp7_pp0x_positioning_1_32: body="" pp0x_speedfactor:=""></fp7_pp0x_positioning_1_32:></pre>		
	home_logic	<rom_download (18="" code="" interrupt="" periodic="" steps)=""></rom_download>		
	pos lim logic bPositiveLi	1 0 errors 0 warnings		
	neg lim logic — bNegativeL			
	startup_speed — diStartupS			
0	DD0V 0			
2	EN EN	e Show -> Error -> Warning Cancel	Close	
	Book Barrier Book Barrier Book Barrier Book Barrier Ba	bDone R10 SlotNo: Modülümüzün takılı alduğu	u elot numerae	Jelidir.
	iSlotNo blnpu	tSetError ERROR 1: Southo, Modulandzan takin oldugu	r sior numaras	

Daha sonra ise programı yükleyip online olunur.

- % =	🗅 🖎 🔊 🗠 😾 55 💽 💽 📑 📲 📲 🗶 🔀 🖉 😕 🖉 🖉 🔊 🕬	a \$n \$n \$> \$≠ \$\ <mark>2</mark> 2
🛱 🗃 🖷 🖃		
마명 Program_1 >	10 map and unit configuration	
1	Programı yükleme ve online olma butonu	
	Change bChange bInputSetError State 1 iSlotNo bSettingAxisOK State 1 iAxisNo	errr_4
	Control FPWIN Pro 7	<pre></pre>
	The program code in FPWIN Pro is different from the program code in the PLC. The PLC configuration in FPWIN Pro is different from the PLC configuration in the PLC.	
	Do you want to download the base of C configuration?	
	Evet Hayır	
	····· bNegativeLimitLogic ── bNegativeLimitLogic ······ startup_speed ── diStartupSpeed	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
2	PP0X_ServoJogSettings EN ENO EN ENO BChangeData bDone R10 FRBOR	ChangeData: Teiklendiğinde yapılan değişiklikleri kaydeder. Her yapılan değişiklikte tekrar tetiklenme SlotNo: Modülümüzün takılı olduğu slot numarası

program_1	10 map and unit configuration							
	PP0X_AxisBasicSetup EN ENO bChange bInputSetError iSlotNo bSettingAxisOK iAxisNo	errr 4 OK 1.adım						
	····································	İlk olarak eksen ayarları için Chang tetiklenir daha sonra tekrar pasif edilir.						
	upper_lim = 0 diUpperLimitSoftware upper_limit = 0 diLowerLimitSoftware upper_limit = 0 diLowerLimitSoftware upper_limit = 0 iAuxOutputMode upper_limit = 0 iAuxOutputOnTime							
	aux_delay = 0 iAuxOutputDelayRate out_mode bOutputMode rot_dir bRotatingDirection							
	nome logic bhearHouse inear_logic bhearHouse pos_lim_logic blearHouse limitLogic bheartvel imit logic							

İkinci olarak Jog ayar bloğumuz tetiklenir. Daha sonra pasif edilir.



4	3.adım: Servo-On yapılır	PP0X_ServoOnOff
		EN ENO bServoON bServoOn_Off bServoOFF bInputSetError iSlotNo iAxisNo
5		PP0X_Axis_Monitor EN ENO bReadMonitor bInputSetError iSlotNo diCurrentValue iAxisNo diCurrentConversionValue diPulseInputValue
	4.adım: Değerleri okumak için Rea tetiklenir.	iAuxCode c;kiş:kodu = 0 iRepeatSetValue c;kiş:kodu = 0 iRepeatSetValue tekrar_sayısı = 0 iRepeatCurrentValue aktf tkrr sayısı = 0 bPositiveLimit poz_limit bNegativeLimit neg_limit bNearHome home

3	PP0X_ServoJog EN ENO bJOG blnputSetError iSlotNo iAxisNo ESO bForward_Reverse	Jog: Aktif olduğu sürece motorumuz hatreket edecektir. SlotNo: Modülümüzün takılı olduğu slot numarası AxisNo: Hareketin sağlanacağı eksen numarası Forward_Reverse: Aktif olduğu sürece motorumuz geri yönde çalışır.	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
4	Son olarak ise Jog aktif hale getirilerek harekete başlanır.	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	· ·
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	· ·
5	PP0X_Axis_Monitor EN ENO bReadMonitor blnputSetError iSlotNo diCurrentValue iAxisNo diCurrentValue diDeviation diDeviation		· · · · · · · · · · ·

Böylece FP7 PLC ile Servo motor Jog çalıştırma sona ermiştir.

SAVIOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

Modülün durum bilgisini gösteren ve aynı zamanda kontrolünü sağlayan dijital giriş -çıkış adresleri aşağıda tablolarda gösterilmiştir. Kullanılan modülün bulunduğu slot numarasına göre giriş-çıkış adresleri değişmektedir. Modülün takılı olduğu slot da Starting Word adresi baz alınarak bu adresler kullanılır.

I/O signal allocation (input)

	I/O number						
Signal name	1st axis	2nd axis	3rd axis	4th axis	Virtual axis		
Ready positioning	X0						
Cam table reading completion annunciation	X2						
Cam table rewriting completion annunciation	X3						
Tool operation	X4						
Axis group setting done	X5						
Recalculation done	X7						
Servo lock	X10	X11	X12	X13	X17		
BUSY	X18	X19	X1A	X1B	X1F		
Operation done	X20	X21	X22	X23	X27		
Home return done	X28	X29	X2A	X2B	X2F		
Home input	X30	X31	X32	X33	-		
Near home input	X38	X39	XЗA	X3B	-		
Auxiliary contact	X48	X49	X4A	X4B	X4F		
Limit +	X50	X52	X54	X56	-		
Limit -	X51	X53	X55	X57	-		
Error annunciation	X60	X61	X62	X63	X67		
Warning annunciation	X68	X69	X6A	X6B	X6F		
Synchronous setting done	X80	X81	X82	X83	-		
Synchronous control cancel active annunciation	X88	X89	X8A	X8B	-		
Slave axis gear ratio change annunciation	X90	X91	X92	X93	-		
Slave axis clutch change annunciation	X98	X99	X9A	X9B	-		
Positioning speed change request reception annunciation	X110	X111	X112	X113	X117		
Positioning movement amount change request reception annunciation	X118	X119	X11A	X11B	X11F		

I/O signal allocation (output)

	I/O number					
Signal name	1st axis	2nd axis	3rd axis	4th axis	Virtual axis	
System stop	YO					
Cam table reading request	Y2					
Cam table rewriting request	Y3					
Axis group setting change request	Y5					
Request recalculation	Y7					
Servo ON (The operation is the edge type.)	Y8	Y9	YA	YB	-	
Positioning start (The operation is the edge type.)	Y10	Y11	Y12	Y13	Y17	
Home return start (The operation is the edge type.)	Y18	Y19	Y1A	Y1B	Y1F	
JOG forward rotation (The operation is the level type.)	Y20	Y22	Y24	Y26	Y2E	
JOG reverse rotation (The operation is the level type.)	Y21	Y23	Y25	Y27	Y2F	
Emergency stop (The operation is the level type.)	Y30	Y31	Y32	Y33	Y37	
Deceleration stop (The operation is the level type.)	Y38	Y39	Y3A	Y3B	Y3F	
Pulser operation permit (The operation is the level type.)	Y40	Y41	Y42	Y43	Y47	
J-point speed change (The operation is the edge type.)	Y48	Y49	Y4A	Y4B	Y4F	
Servo OFF request (The operation is the edge type.)	Y50	Y51	Y52	Y53	-	
J-point positioning start	Y58	Y59	Y5A	Y5B	Y5F	
Request error clear	Y60	Y61	Y62	Y63	Y67	
Request warning clear	Y68	Y69	Y6A	Y6B	Y6F	
Synchronous setting request	Y80	Y81	Y82	Y83	-	
Synchronous cancel request	Y88	Y89	Y8A	Y8B	-	
Slave axis gear ratio change request (The operation is the edge type.)	Y90	Y91	Y92	Y93	-	
Slave axis clutch ON request	Y98	Y99	Y9A	Y9B	-	
Slave axis clutch OFF request	Y100	Y101	Y102	Y103	-	
Positioning speed change request	Y110	Y111	Y112	Y113	Y117	
Positioning movement amount change request	Y118	Y119	Y11A	Y11B	Y11F	

(Note 1): The I/O numbers in the above table show relative addresses based on the base word number. I/O numbers