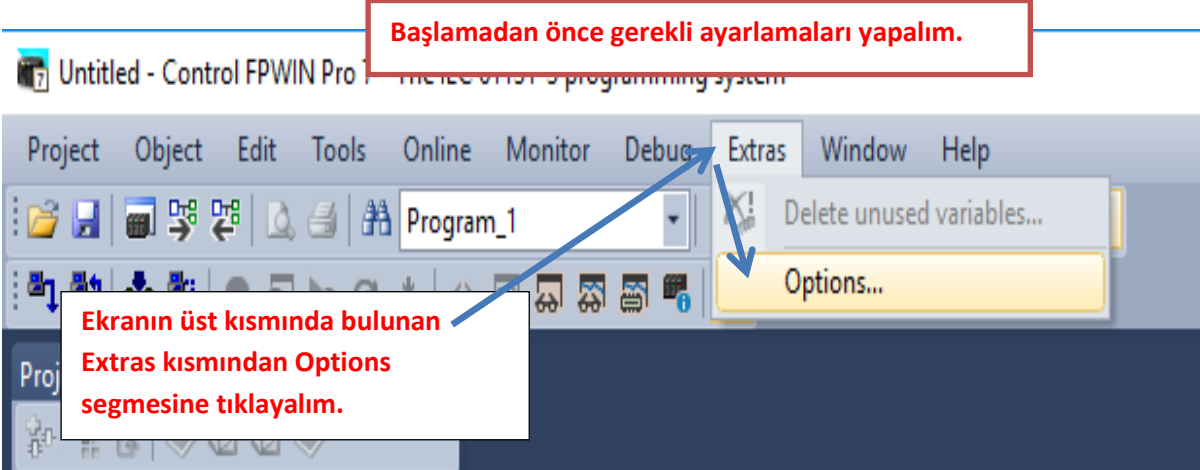


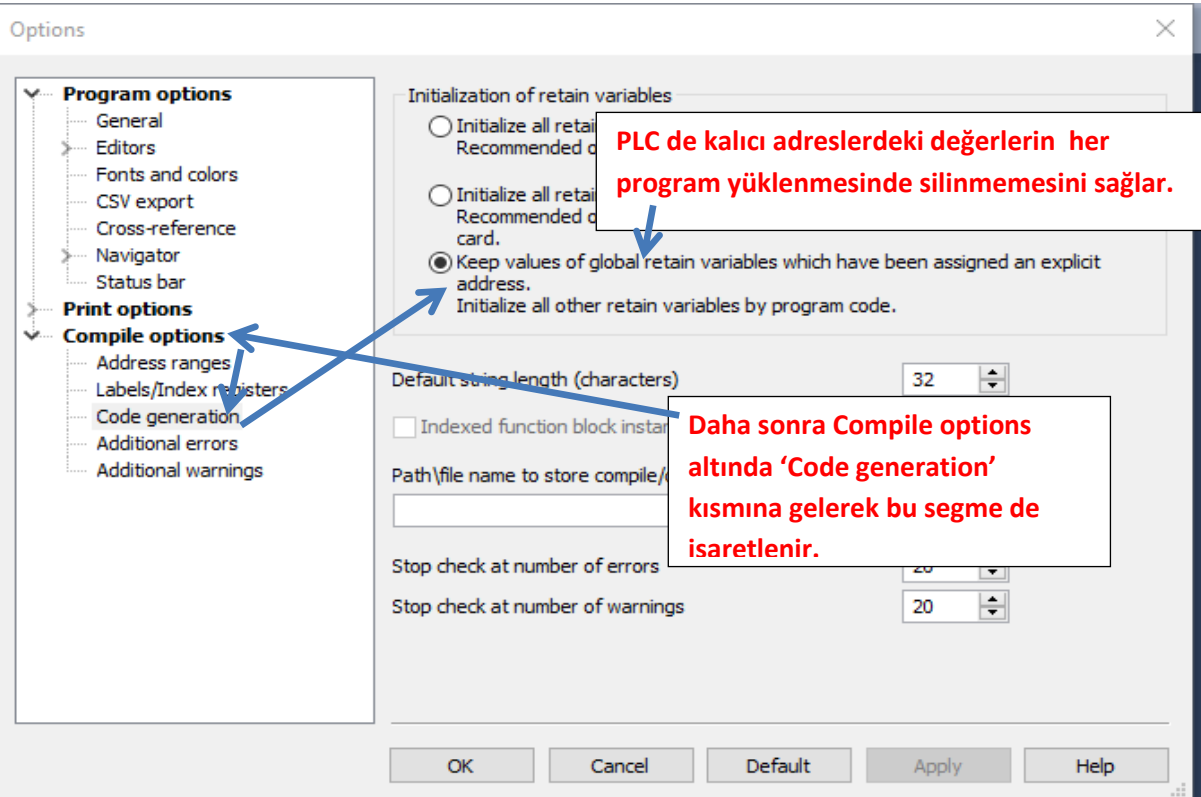
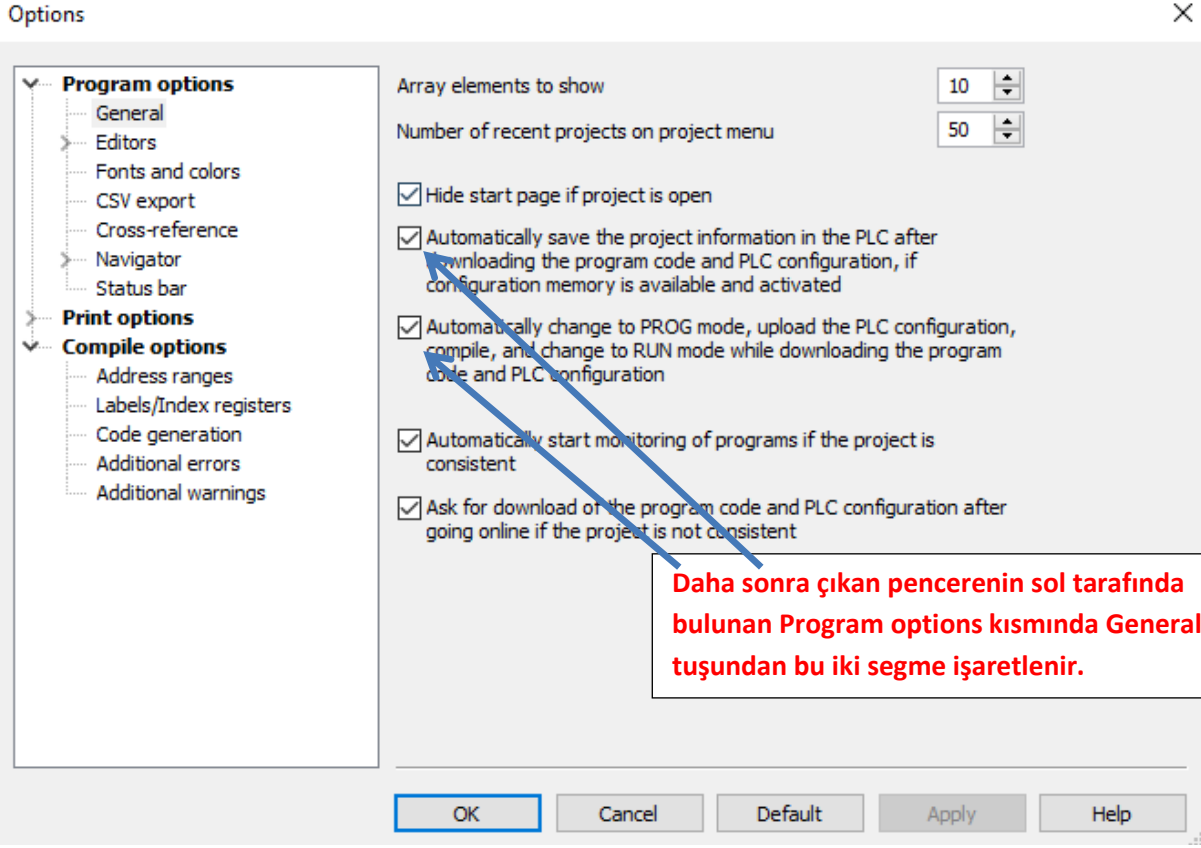
# SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

## FPWINPRO 7 DE SERVO MOTOR HOME ARAMA

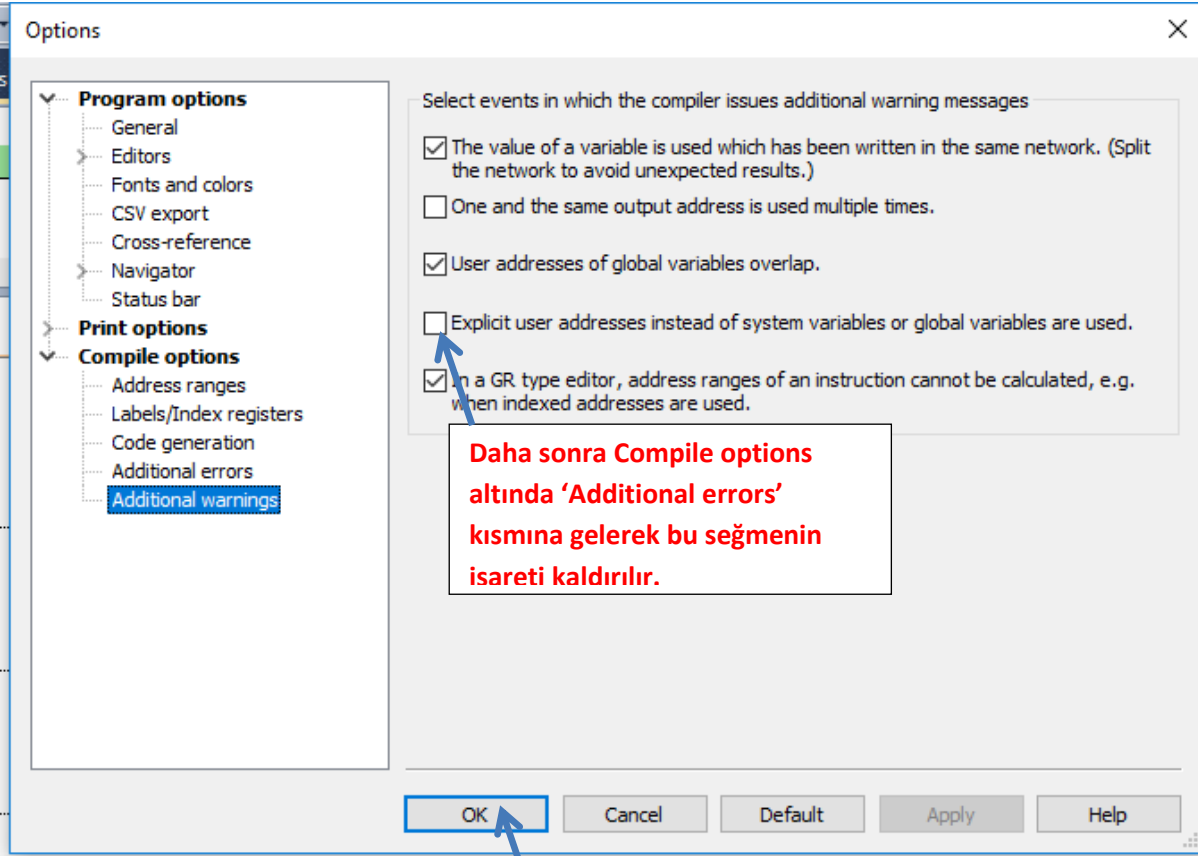
### FONKSİYON BLOĞU



# SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

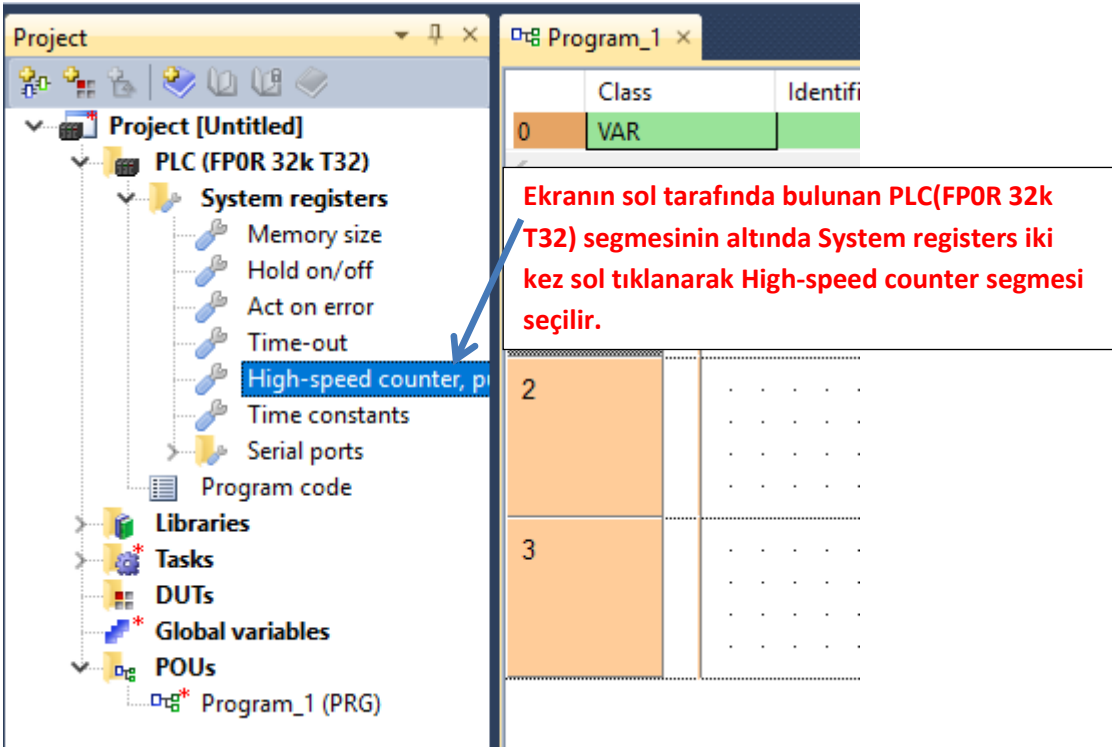


# SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ



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	Pulse output (Y0-Y1)		Unused	
402	Pulse output: Channel 3	Pulse output (Y0-Y1), home input (X4)		Unused	
403	Pulse-catch input: X0	Pulse output (Y0-Y1), home input (X4), position control trigger input (X0)		Unused	the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o...
403	Pulse-catch input: X1	PWM output (Y0)		Unused	the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o...
403	Pulse-catch input: X5	Disable		Unused	Specifies the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o...
403	Pulse-catch input: X6	Disable		Unused	Specifies the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o...
403	Pulse-catch input: X7	Disable		Unused	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 gördüğümüz an durmasını sağlar.

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	Pulse output (Y0-Y1)		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 p
403	Pulse-catch input: X1	Unused		Unused	the input used for p
403	Pulse-catch input: X2	Unused		Unused	the input used for p
403	Pulse-catch input: X3	Unused		Unused	the input used for p
403	Pulse-catch input: X4	Unused		Unused	the input used for p
403	Pulse-catch input: X5	Unused		Unused	the input used for p
403	Pulse-catch input: X6	Disable		Disable	Specifies the input used for p
403	Pulse-catch input: X7	Disable		Disable	Specifies the input used for p
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.

The screenshot displays the SAVIOR software interface. On the left, a table with three rows is visible. The first row is highlighted in green and contains the text 'VAR' under the 'Class' column. The second and third rows are highlighted in orange. On the right, the 'Instructions' panel is open, showing a list of instruction categories. A blue arrow points from the 'Instructions' panel to the first row of the table, and another blue arrow points from the 'Pulse output instructions' category to the second row of the table.

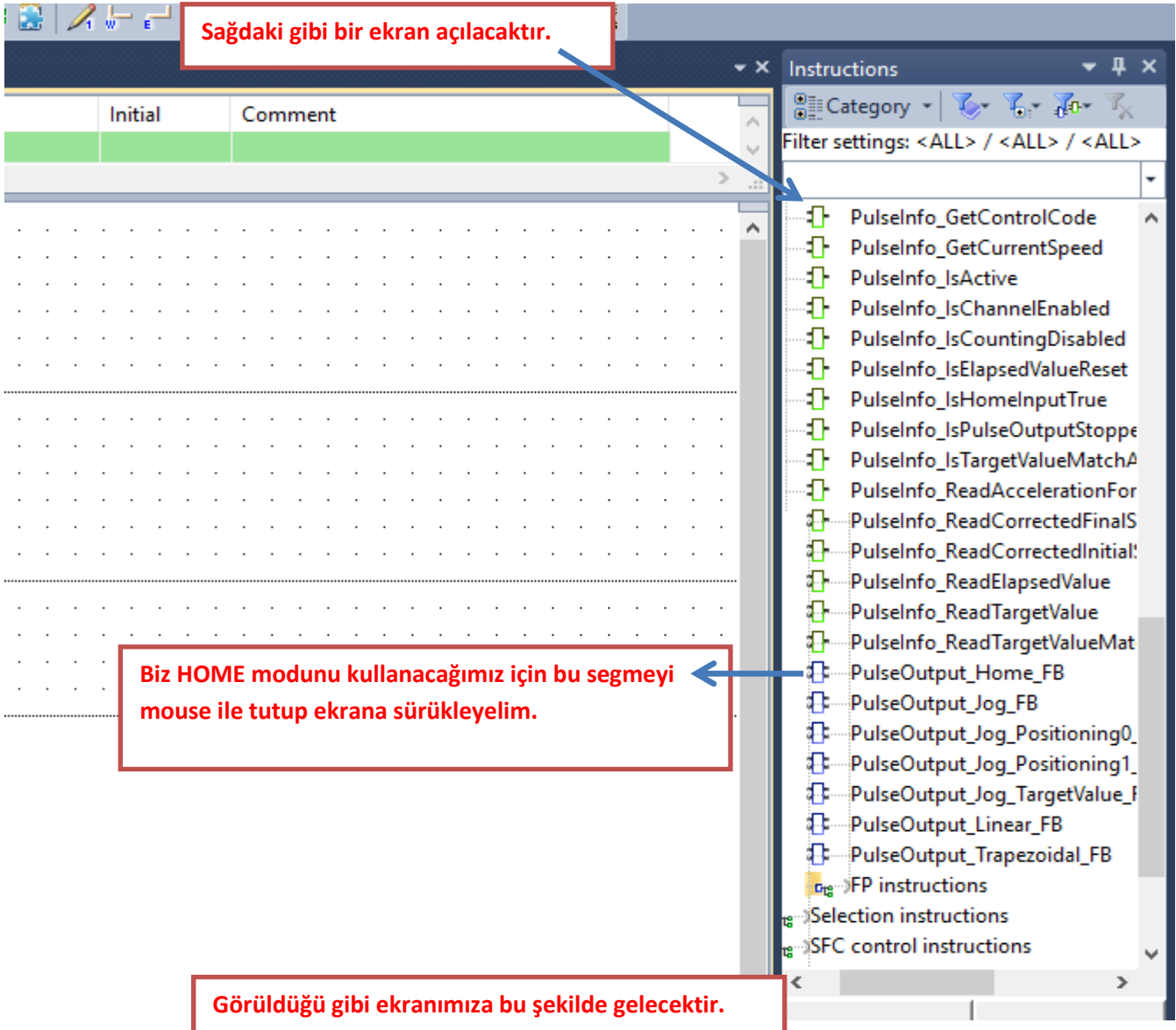
Class	Identifier	Type	Initial	Comment
VAR				

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

Daha sonra Pulse output instructions içine girilir.

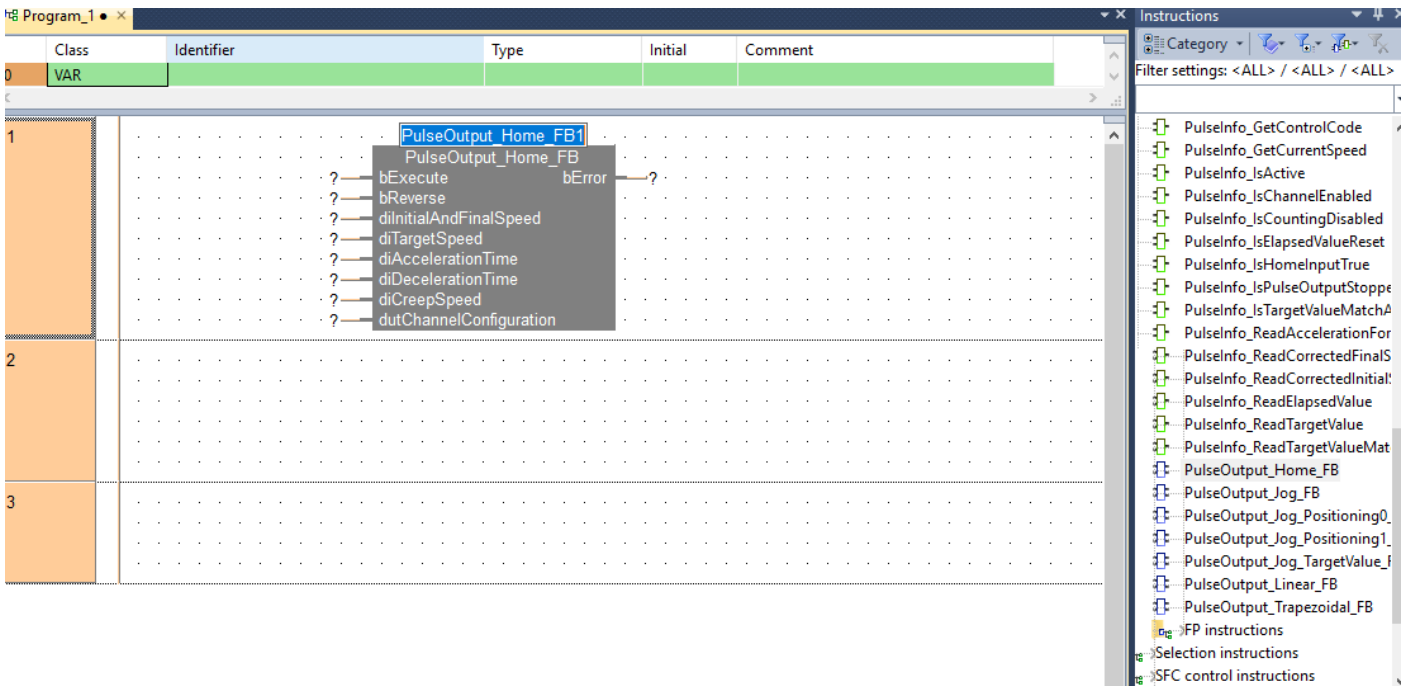
# SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

Sağdaki gibi bir ekran açılacaktır.



Biz HOME modunu kullanacağımız için bu segmeyi mouse ile tutup ekrana sürükleyelim.

Görüldüğü gibi ekranımıza bu şekilde gelecektir.



Class	Identifier	Type	Initial	Comment
VAR				
1	PulseOutput_Home_FB1	PulseOutput_Home_FB		
2				
3				

Properties of PulseOutput\_Home\_FB:

- bExecute
- bReverse
- diInitialAndFinalSpeed
- diTargetSpeed
- diAccelerationTime
- diDecelerationTime
- diCreepSpeed
- dutChannelConfiguration

# SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

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

TEST\_SERVO

Create new variable

Location	<Header> Program_1
Class	VAR
Identifier	TEST_SERVO
Type	PulseOutput_Home_FB
Initial	
Commer	
Deactivat	<input type="checkbox"/>

OK Cancel

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

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.

Motor yavaşlama rampa süresi. Blok üstüne mouse ile geldiğimizde max-min aralığını görebiliriz.

Servo motor home pozisyonuna bizim belirlediğimiz kadar yaklaştıktan sonra bu alana girdiğimiz hız değeri ile home'ye gitmesi için bu komut kullanılır.Özel bir hex kodu ile aktif edilebilir. Fiziksel bir giriş bağlanmalıdır.

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.

1

TEST\_SERVO  
PulseOutput\_Home\_FB

bExecute bError  
bReverse  
diInitialAndFinalSpeed  
diTargetSpeed  
diAccelerationTime  
diDecelerationTime  
diCreepSpeed  
dutChannelConfiguration

# SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

Şimdi gerekli parametreleri girelim.

Class	Identifier	Type	Initial	Comment
VAR	kanal_0	PulseOutput_Ch...		

TRUE olduğunda geri çalışma aktif yapılır.

Görüldüğü gibi parametrelerimiz girilmiştir.

TEST\_SERVO

Parameter	Value
bExecute	R0
bReverse	FALSE
diInitialAndFinalSpeed	1000
diTargetSpeed	10000
diAccelerationTime	250
diDecelerationTime	250
diCreepSpeed	200
dutChannelConfiguration	kanal_0

Eğer bu özelliği kullanmayacaksak minimum 1 değeri atayıp bırakabiliriz.

Eğer diCreepSpeed ucunu kullanacaksak hex kodu atamamız gerekir. Bir fiziksel giriş ile de tetiklenmelidir. Bu fiziksel giriş verildiği yerden itibaren bu alana verdiğimiz değer oranında yavaşlar.

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

Program\_1 • x

Class	Identifier	Type	Initial	Comment
VAR	jog	PulseOutput_Ch...		

TEST\_JOG

Parameter	Value
bExecute	R1
bReverse	FALSE
diInitialAndFinalSpeed	1000
diTargetSpeed	15000

Programın üst kısmında bulunan kanal\_0 diye atadığımız kısımdan Dut ayarları için Initial içine girelim.

Data unit initial values

Data unit type: PulseOutput\_Channel\_Configuration\_I

Parameter	Value	Description
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		
bFrequencyRange		frequencyRange_48Hz_100kHz nor bFreque
bFrequencyRange		FrequencyRange_48Hz_100kHz nor bFreque
bPulseWidth80µs		
IDutyRatioIn10Per		
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 p
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_bisCircu

Bu şekilde ekran açılacaktır.

Enable uçlu olmasını istediğim için bu segmeyi de işaretleyip MOVE

2.adım

Burada home 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 modunda çalıştırmış oluruz.



# 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.

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

**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. (Fabrika ayarında bırakılabilir)

**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. (Fabrika ayarında bırakılabilir)

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

**iDutyRatioIn10PercentSteps** => Bu komutun home ile bir ilgisi yoktur.FP0 ve FP-e modellerinde JOG bloğunda kullanılır.0 girildiğinde pulse genişliği 80 mikrosaniyeye sabitlenir. (Fabrika ayarında bırakılabilir)

**bEnableHomeOnlyAfterNearHomeDeceleration** => Eğer bu komutu aktif edersek servo motorumuz X4 girişini görse bile durmaz. diCreepSpeed komutunu kullanarak motor yavaşladıktan sonra X4 fiziksel girişini görüp home tamamlanmaktadır.

**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 sürede bu çıkışı DevitionCounter modda aktif eder.

**bCalculationOnly** =>Home ile ilgili bir özellik değildir. FP0R PLC modelinde Jog ve Trapezoidal modda geçerlidir.Sadece hesaplama işlemlerinde kullanılır.Bu mod sadece PulseOutput(Y0-Y1) kanal girişinde çalışmaktadır.. (Fabrika ayarında bırakılabilir)

**bTrapezoidalMaximumTargetSpeed50Hz** => Bu komutun home ile bir ilgisi yoktur. Bu komut Trapezoidal modda çalıştırılır. TRUE yaptığımızda 'Execute' girişini kesmeden TargetSpeed'den hız ayarı değişikliği yapabiliriz.FALSE olarak bırakılırsa girdiğimiz ilk hız değeri ile motor hedefine varır. (Fabrika ayarında bırakılabilir)

# SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

**bExecuteInInterrupt** => Bu komutun home ile bir ilgisi yoktur. Eğer interrupt içinde trapezoidal veya jog pozisyon modu kullanacaksak bu komutu aktif etmeliyiz. (Fabrika ayarında bırakılabilir)

**bJogWithNoCounting** => => Bu komutun home ile bir ilgisi yoktur. Eğer PLC cihazımızın kustuğu puls değerini göstermek istersek bu girişi aktif etmeliyiz. Örneğin kanal 0 için DDT90400 adresinden gösterebiliriz. (Fabrika ayarında bırakılabilir)

**bContinueAfterDone** => => Bu komutun home ile bir ilgisi yoktur. FP- Σ PLC modelinde dairesel enterpolasyon kullanıldığı durumlarda kullanılır. (Fabrika ayarında bırakılabilir)

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

Data unit initial values

Data unit type:

PulseOutput\_Channel\_Configuration\_I

Channel	INT	0	FP-SIGMA: 0, 2	FP-X/H R: 0, 1	FP-X/H 16K C14T: 0, 1, 2	FP-X/H 32K C30T, C60T: 0, 1, 2, 3	FP-X/H 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)						
bPulseWidth80µs	BOOL	FALSE	FP0, FP-e Home, Trapezoidal: 80µs (else 50%)						
iDutyRatioIn10PercentSteps	INT	0	FP0, FP-e Jog: 1-9: duty ratio in increments of 10%, 0: fixed pulse width of 80µs						
bEnableHomeOnlyAfterNearHomeDeceleration	BOOL	TRUE	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'						

**diCreepSpeed ucunu kullandığım için bu özelliği TRUE yapıp ekranı kapatabiliriz.**

# SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

Şimdi ise diCreepSpeed için hex kodu atamasını yapalım.

Ekranın sağ tarafında bulunan boşluğa MOVE yazıp bu komutu çağıralım. Bu komutu çağdırmamın amacı hexadecimal kodunu CreepSpeed adresine göndermek.

Enable uçlu istersek buradan aktif edebiliriz.

Seçtikten sonra sürükleyerek ekrana bırakabiliriz.

Move komutunu çağdırdıktan sonra bu şekilde atamaları yapalım.

Bu kısımlara da DT90052 adresini girdiğimizde bu yazı çıkacaktır.

Biz burada deneme amaçlı sanal buton bağladık. Gerçek uygulamada gerçek fiziksel bir giriş olmalıdır. (X0-X1-X2 ...)

Bizim bağlantımızda Servo On bilgisini Y2 çıkışına fiziksel olarak bağladığımız için bunu da programda gösterelim.

# SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

High-speed coun...interrupt input Program\_1 x

Class	Identifier	Type	Initial	Comment
2	VAR	hız_1	DINT	0

1

2

3

4

TEST\_SERVO

- PulseOutput\_Home\_FB
- R0 bExecute bError
- 1000 diInitialAndFinalSpeed
- hız\_1 diTargetSpeed
- 250 diAccelerationTime
- 250 diDecelerationTime
- 200 diCreepSpeed
- kanal\_0 dutChannelConfiguration

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

am\_1

Interrupt 0 Program\_1 x gg High-speed cot

Class	Identifier	Type	Initial	Comment
0	VAR	kanal_0	PulseOutput_Ch...	bEnableH...
1	VAR	test_servo_home	PulseOutput_Home...	
2	VAR	hız_0	DINT	1000

1

2

3

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\_Home\_FB: Body>
- <FP tool library: PulseOutput\_Jog\_FB: Body>
- <FP tool library: PulseOutput\_Trapezoidal\_FB: Body>
- <FP tool library: PulseInfo\_IsChannelEnabled: Body>
- <ROM\_Download Program\_code (440 steps)>
- 0 errors
- 0 warnings

Derleme işlemi buradan yapılır.

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

# SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

Şimdi programımızı yükleme işlemini yapıp çalıştığını görelim.

Bu buton ile programı yükleyip aktif olabiliriz.

1.adım

2.adım Evet diyelim

Class	Identifier	Type
VAR	hız_1	DINT

Control FPWIN Pro 7

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

Yes (Evet) No (Hayır)

Parameter	Value
diTargetSpeed	1000
diAccelerationTime	250
diDecelerationTime	250
diCreepSpeed	200
dutChannelConfiguration	kanal_0

Görüldüğü gibi programımız yüklenmiş ve online olunmuştur.

R0 üstüne iki kez sol tıklayarak motorumuzu çalıştırabiliriz.

Bu değer sabit yapılmalı ve Target speed değerinden küçük olmalıdır.

Program PLC ye yüklenip online olduğu anda bu kısımlardaki hız değerleri '0' olur. Hız değerlerini girmedik takdirde hataya geçecektir

Class	Identifier	Type	Initial	Comment
VAR	hız_1	DINT	0	

TEST\_SERVO PulseOutput\_Home\_FB

diTargetSpeed = 5000

# SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

1

Class	Identifier	Type	Initial	Comment
VAR	test_trapezoidal_servo	PulseOutput_Trape...		
VAR	kanal_2	PulseOutput_Chan...	iHomeInp...	

1

2

3

Bu segmelerin üstüne tıklayarak görüldüğü gibi hız değişimi yapılabilir.

Change the value of a variable

Variable: hız\_1

Type: DINT  Hexadecimal

Current value: 5000

New value: 5000

test\_servo\_home PulseOutput\_Home

R0 → bExecute

bReverse

1000 diInitialAndFinalSpeed

hız\_1 = 5000 diTargetSpeed

500 diAccelerationTime

500 diDecelerationTime

200 diCreepSpeed

kanal\_0 dutChannelConfiguration

High-speed coun...interrupt input

Class	Identifier	Type	Initial	Comment
VAR	hız_1	DINT	0	

1

2

3

Change the value of a variable

Variable: hız\_1

Type: DINT  Hexadecimal

Current value: 5000

New value: 10000

TEST:SERVO PulseOutput\_Home\_FB

R0 → bExecute

bReverse

1000 diInitialAndFinalSpeed

hız\_1 = 5000 diTargetSpeed

250 diAccelerationTime

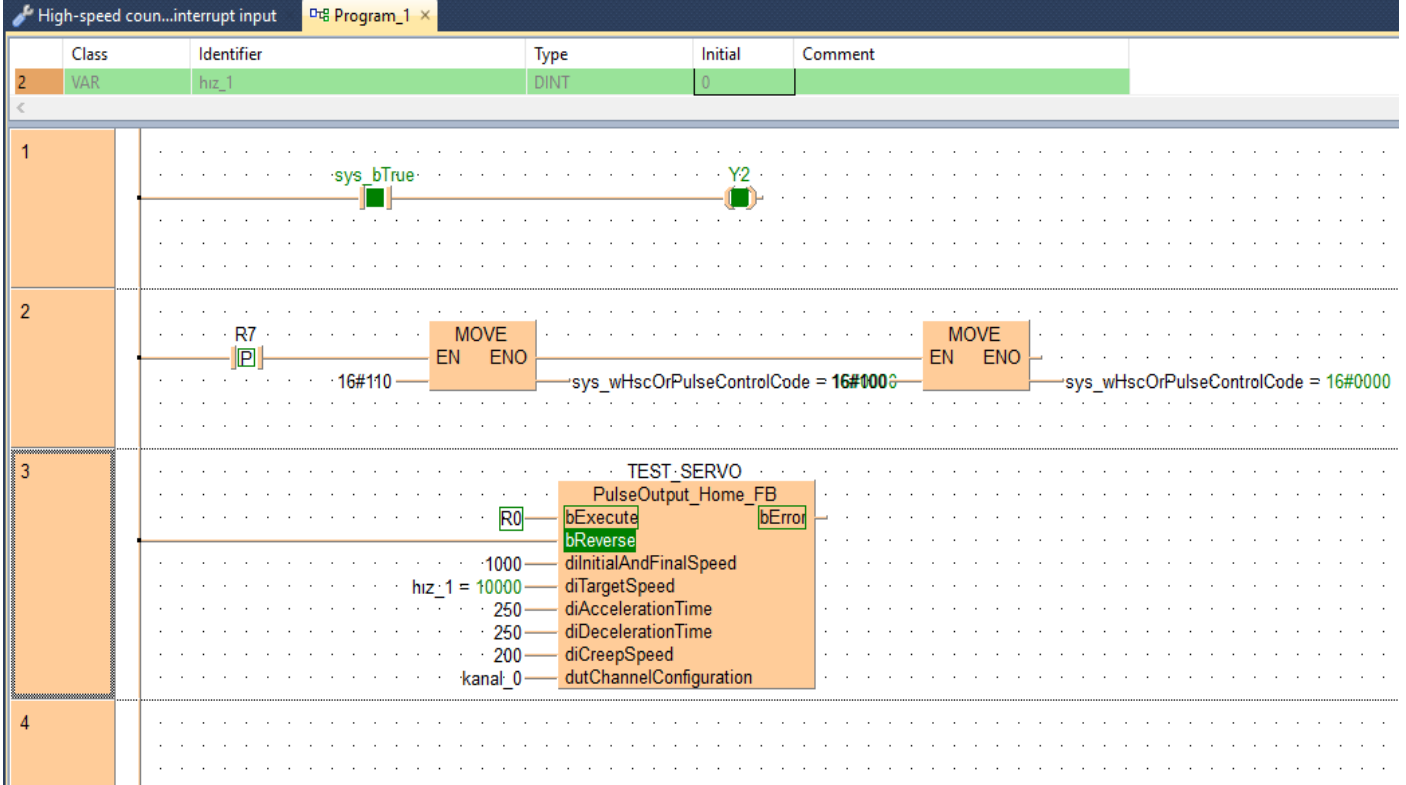
250 diDecelerationTime

200 diCreepSpeed

kanal\_0 dutChannelConfiguration

Görüldüğü gibi hız\_1 yerine farklı bir değer girdik OK deyip çıktığımızda artık motorumuz o hızda dönecektir.

# SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ



Böylece FPWINPRO 7 ile servo motoru Home modunda çalıştırmış olduk.