#### FPWINPRO\_7 Servo motor jog\_targetvalue fonksiyon bloğu

(JOG\_TARGETVALUE FONKSİYON BLOĞU: Mekanik olarak sınırlamanın yapılamadığı yerlerde software olarak bu sınırlamanın yapılabildiği bir bloktur.)



Options	×
<ul> <li>Program options         <ul> <li>General</li> <li>Editors</li> <li>Fonts and colors</li> <li>CSV export</li> <li>Cross-reference</li> <li>Navigator</li> <li>Status bar</li> </ul> </li> <li>Print options         <ul> <li>Address ranges</li> <li>Labels/Index registers</li> <li>Code generation</li> <li>Additional errors</li> <li>Additional warnings</li> </ul> </li> </ul>	Array elements to show       10 +         Number of recent projects on project menu       50 +         Hide start page if project is open       Automatically save the project information in the PLC after townloading the program code and PLC configuration, if configuration memory is available and activated         Automatically change to PROG mode, upload the PLC configuration, compile, and change to RUN mode while downloading the program code and PLC configuration         Automatically start monitoring of programs if the project is consistent         Ask for download of the program code and PLC configuration after going online if the project is not consistent         Daha sonra cikan pencerenin sol tarafında bulunan Program options kısmında General tuşundan bu iki segme işaretlenir.
Options    Program options  General  Editors Fonts and colors CSV export Cross-reference Navigator Status bar  Print options Compile options Address ranges Labels/Index rubisters Code generation Additional errors Additional warnings	OK       Cancel       Default       Apply       Help         OK       Cancel       Default       Apply       Help         Initialization of retain variables       Initialization of retain variables       Initialization of retain variables         Initialization of retain variables       PLC de kalıcı adreslerdeki değerlerin her program yüklenmesinde silinmemesini sağlar.         Initialize all retain Recommended card.       PLC de kalıcı adreslerdeki have been assigned an explicit address.         Initialize all other retain variables which have been assigned an explicit address.       Initialize all other retain variables by program code.         Default soing length (characters)       32       Imitialize all other retain variables by program code.         Default soing length (characters)       32       Imitialize all other retain variables by program code.         Default soing length (characters)       32       Imitialize all other retain variables by program code.         Daha sonra Compile options altında 'Code generation' kısmına gelerek bu segme de isaretlenir.       Imitialize compile options         Stop check at number of errors       Imitialize options       Imitialize options         Stop check at number of warnings       Imitialize options       Imitialize options
	OK Cancel Default Apply Help

Options				×					
Select General	tt events in which the compi he value of a variable is use he network to avoid unexpe one and the same output add ser addresses of global vari xplicit user addresses instea hen indexed addresses are Daha sonra Compile altında 'Additional kısmına gelerek bu isareti kaldırılır.	ler issues additional wai d which has been writte cted results.) dress is used multiple tir ables overlap. d of system variables of ranges of an instruction used. e options errors' seğmenin	rning messages en in the same no mes. or global variable n cannot be calcu	etwork. (Split s are used. ulated, e.g.					
OK     Cancel     Default     Apply     Help       Yapılan bu ayarlamalardan sonra Ok deyip çıkalım.									
Project	×	Program_1 × Class VAR	la	dentifi					
System register Memory si Hold on/o Act on error Time-out High-spee	Ekranın sol tara ze T32) segmesini ff kez sol tıklanar seçilir. d counter, pi 2	afında bulunan P n altında System ak High-speed co	PLC(FPOR 32 n registers ik ounter segn	k ii nesi					
Time cons Serial ports Program code Libraries Code Tasks DUTs Global variables Code POUs	tants s 3								
ି ଫଟ୍ଟ* Program_1 (PR	G)								

# SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DE STEK BİRİMİ Böyle bir pencere açılacaktır.

No	ltem 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	Г						
401	High-speed counter: Channel 4	Unused		Biz O.kanalı seçece	ğimiz için bu segmenin				
401	High-speed counter: Channel 5	Unused		iistiine gelin sesim	imizi yanalum				
402	Pulse output: Channel 0	Unused 🗸 🗸		ustune genp seçim	innizi yapanin.				
402	Pulse output: Channel 1	Unused							
402	Pulse output: Channel 2	Pulse output (Y0-Y1)							
402	Pulse output: Channel 3	Pulse output (Y0-Y1), h	ome inpu	ıt (X4)					
403	Pulse-catch input: X0	Pulse output (Y0-Y1), h	om, inpu	t (X4), position control trigger	input (X0) the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o				
403	Pulse-catch input: X1	PWM output (Y0)			the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o				
40 XA	e hağladığımız fiziksel girisi	gördüğü an		Disable	Specifies the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs o				
40		Solution		Ditable	Specifies the input used for pulse recognition (pulse of 10 µs				
4 du	rmasını sağlar.			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		Bu modu socio dov	se of 10 µs o				
403	Pulse-catch input: X7	Disable		bu modu seçip dev	se of 10 µs o				
404/405	Interrupt input: X0 -> Interrupt 0	Unused	L	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.				

∂ High-	speed counterrupt input •	🗙 🖳 Progra	im_1							
No	ltem name		Data	Dime	Range		Additional information			
400	High-speed counter: Char	nnel 0								
400	High-speed counter: Char	nnel 1	Seçtikten son	Seçlikleri Sofila Dulauaki çarpı işaretire						
400	High-speed counter: Char	nnel 2	tıkladığımızda	tıkladığımızda kaydedilsin mi diye sorar. Evet						
400	High-speed counter: Char	nnel 3	diyerek kapat	abiliriz.						
401	High-speed counter: Char	nnel 4								
401	High-speed counter: Char	nnel 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	Save					$\times$			
402	Pulse output: Channel 3									
403	Pulse-catch input: X0					fies the input used for p				
403	Pulse-catch input: X1	2 Sa	e changes of "High-speed counter, pulse-catch input, interrupt					fies the input used for p		
403	Pulse-catch input: X2		put .							
403	Pulse-catch input: X3							fies the input used for p		
403	Pulse-catch input: X4			Front	Linua	i-t-1		fies the input used for p		
403	Pulse-catch input: X5			Evet	Hayır	iptai		fies the input used for p		
403	Pulse-catch input: X6		DISADIE		DISADIE		spec	fies the input used for p		
403	Pulse-catch input: X7		Disable		Disable		Spec	ifies the input used for p		
404/405	Interrupt input: X0 -> Inter	rrupt 0	Unused		Unused		Spec	ifies input as interrupt tr		
404/405	Interrupt input: X1 -> Inter	rrupt 1	Unused		Unused		Spec	ifies input as interrupt tr		
404/405	Interrupt input: X2 -> Inter	rrupt 2	Unused		Unused		Spec	ifies input as interrupt tr		
404/405	Interrupt input: X3 -> Inter	rrupt 3	Unused		Unused		Specifies input as interrupt t			
404/405	Interrupt input: X4 -> Inter	rrupt 4	Unused		Unused		Specifies input as interrupt tr			
404/405	Interrupt input: X5 -> Inter	rrupt 5	Unused		Unused		Specifies input as interrupt tr			
404/405	Interrupt input: X6 -> Inter	rrupt 6	Unused		Unused		Spec	ifies input as interrupt tr		
404/405	Interrupt input: X7 -> Inter	rrupt 7	Unused		Unused		Spec	ifies input as interrupt tr		

#### Ekranımız bu şekilde açılacaktır.



	Sağdaki gibi bir ekran açılad	aktır.			
			-	× Instructions	<b>-</b> ∓ ×
Initial	Comment			📲 Category 👻 🏷 🖌	• 🛺 • 🏹
				Filter settings: <all> / <al< th=""><th>L&gt; / <all></all></th></al<></all>	L> / <all></all>
			> .		-
				PulseInfo_GetContro	olCode 🔺
				PulseInfo_GetCurren	tSpeed
				PulseInfo_IsActive	
				PulseInfo_IsChannel	Enabled
				PulseInfo_IsCounting	gDisabled
				Pulseinto_istiapsedv	aluekeset
				PulseInfo_IsPulseOu	tnutStonne
				PulseInfo IsTargetVa	lueMatchA
				PulseInfo_ReadAcce	lerationFor
				PulseInfo_ReadCorre	ectedFinalS
				PulseInfo_ReadCorre	ectedInitial!
				PulseInfo_ReadElaps	edValue
				PulseInfo_ReadTarge	etValue
				PulseInfo_ReadTarge	etValueMat
				PulseOutput_Home_	_FB
				PulseOutput Jog Po	sitioning()
Biz Jog_	TargetValue modunu kullana	cağımız icin	hu	PulseOutput log Po	sitioning1
			bu	FuiseOutput_Jog_Fo	sitioningi
segmey	i mouse ile tutup ekrana sürü	kleyip bırak	alım.	PulseOutput_Jog_Ta	rgetValue_F
segmey	i mouse ile tutup ekrana sürü	kleyip bırak	alım.	PulseOutput_Jog_Ta	rgetValue_f FB
segmey	i mouse ile tutup ekrana sürü	kleyip bırak	alım.	PulseOutput_Jog_Ta	rgetValue_F _FB oidal_FB
segmey	i mouse ile tutup ekrana sürü	kleyip bırak	alım.	PulseOutput_Jog_Ta	rgetValue_F _FB oidal_FB
segmey	i mouse ile tutup ekrana sürü	kleyip bırak	alım.	PulseOutput_Jog_Ta PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Trapezo rg: FP instructions	rgetValue_F _FB oidal_FB
segmey	i mouse ile tutup ekrana sürü	kleyip bırak	alım.	PulseOutput_Jog_Ta PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Trapeze rg FP instructions rg SElection instructions	rgetValue_F FB oidal_FB
segmey	i mouse ile tutup ekrana sürü	ikleyip bırak	alım.	PulseOutput_Jog_Ta PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Trapeza rg Selection instructions	rgetValue_F FB oidal_FB
segmey	i mouse ile tutup ekrana sürü	kleyip bırak	alım.	PulseOutput_Jog_Ta PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Trapeze rg >FP instructions rg >SFC control instructions	rgetValue_F FB oidal_FB
0 VAR	i mouse ile tutup ekrana sürü	ikleyip bırak	alım.	PulseOutput_Jog_Ta PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Trapeza rg >FP instructions rg >SFC control instructions	rgetValue_F FB oidal_FB
o VAR	i mouse ile tutup ekrana sürü	ikleyip bırak	alım.	PulseOutput_Jog_Ta PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Trapeze rg >FP instructions rg >SElection instructions	rgetValue_F FB oidal_FB
segmey	i mouse ile tutup ekrana sürü	ikleyip bırak		PulseOutput_Jog_Ta PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Trapeza rg FP instructions	rgetValue_F FB oidal_FB
o VAR	i mouse ile tutup ekrana sürü	ikleyip bırak		PulseOutput_Jog_Ta PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Trapezo rg SFP instructions	rgetValue_F FB oidal_FB
Segmey	i mouse ile tutup ekrana sürü	ikleyip bırak		PulseOutput_Jog_Ta PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Trapezo rg FP instructions	rgetValue_F FB oidal_FB
Segmey	i mouse ile tutup ekrana sürü	ikleyip bırak		PulseOutput_Jog_Ta PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Trapezo Tage SFP instructions	rgetValue_F FB oidal_FB
o var 1 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	i mouse ile tutup ekrana sürü	ikleyip bırak	alım.	<ul> <li>PulseOutput_Jog_Ta</li> <li>PulseOutput_Linear_</li> <li>PulseOutput_Trapezo</li> <li>FP instructions</li> <li>SElection instructions</li> <li>SFC control instructions</li> </ul>	rgetValue_F FB oidal_FB
Segmey	i mouse ile tutup ekrana sürü	ikleyip bırak	alım.	PulseOutput_Jog_Ta     PulseOutput_Linear_     PulseOutput_Linear_     PulseOutput_Trapeze     PulseOutput_Trapeze     Selection instructions     SFC control instructions     <	rgetValue_F FB oidal_FB
segmey	i mouse ile tutup ekrana sürü	ikleyip bırak	alım.	PulseOutput_Jog_Ta     PulseOutput_Linear_     PulseOutput_Linear_     PulseOutput_Trapeza     PulseOutput_Trapeza     Selection instructions     SFC control instructions     <	rgetValue_F FB oidal_FB
0         VAR           1         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .	i mouse ile tutup ekrana sürü	ikleyip bırak	alım.	<ul> <li>PulseOutput_Jog_Ta</li> <li>PulseOutput_Linear_</li> <li>PulseOutput_Trapeza</li> <li>Selection instructions</li> <li>SFC control instructions</li> </ul>	rgetValue_F FB oidal_FB
0         VAR            -           1         -           2         -           -         -           -         -           -         -           -         -           -         -           -         -           -         -           -         -           -         -           -         -           -         -           -         -           -         -           -         -           -         -           -         -           -         -	i mouse ile tutup ekrana sürü Görüldüğü gibi ekranımı Görüldüğü gibi ekranımı PulseOutpu PulseOutpu DExecute bAbsolute dinitialAndEin	ikleyip bırak	alım.	PulseOutput_Jog_Ta     PulseOutput_Linear_     PulseOutput_Linear_     PulseOutput_Trapeza     Selection instructions     SFC control instructions     <	rgetValue_F FB oidal_FB
0         VAR               1         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .	i mouse ile tutup ekrana sürü Görüldüğü gibi ekranımı Görüldüğü gibi ekranımı PulseOutpu DExecute bAbsolute dilnitialAndFin diTargetSpeed	ikleyip bırak	alım.	PulseOutput_Jog_Ta PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Trapeza Compositions PulseOutput_Trapeza PulseOutput_Trapeza PulseOutput_Trapeza PulseOutput_Trapeza PulseOutput_Trapeza PulseOutput_Trapeza PulseOutput_Trapeza PulseOutput_Trapeza PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Trapeza PulseOutput_T	rgetValue_F FB oidal_FB
0         VAR           1         .           2         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .           .         .	i mouse ile tutup ekrana sürü Görüldüğü gibi ekranımı Görüldüğü gibi ekranımı PulseOutpu DExecute bAbsolute dilnitialAndFin diTargetSpeed ? diAcceleration diDeceleration	ikleyip bırak	alım.	PulseOutput_Jog_Ta PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Trapeza FP instructions Selection instructions SFC control instructions -?	rgetValue_F FB oidal_FB
0         VAR            .           1         .           2         .           .         .	i mouse ile tutup ekrana sürü Görüldüğü gibi ekranımı Görüldüğü gibi ekranımı PulseOutpu PulseOutpu PulseOutpu DExecute bAbsolute dinitialAndFin diTargetSpeed diAcceleration diTargetValue di Acceleration di TargetValue di Acceleration di TargetValue	ikleyip bırak	alım.	PulseOutput_Jog_Ta PulseOutput_Linear_ PulseOutput_Trapezo Trage SFP instructions	rgetValue_F FB oidal_FB
0       VAR          1         1       .         2       .         3       .	i mouse ile tutup ekrana sürü Görüldüğü gibi ekranımı Görüldüğü gibi ekranımı PulseOutpu bExecute bAbsolute dilnitialAndFin diTargetSpeed c? diAcceleration diTargetValue dutChannelCo	kleyip bırak	alım.	-?	rgetValue_F FB oidal_FB

#### SAVIOR OTOMASYON TEKNIK DESTEK RIDIMI

PulseOutput\_Jog\_TargetValue\_FB1  $\times$ Create new variable bE bA Location <Header> Program\_1  $\sim$ dil VAR Class diT Identifier TEST\_JOG\_TARGETVALUE diA diE PulseOutput\_Jog\_Targe\_Value\_FB 🗸 Type diT Initial dut Commer  $\sim$ Deactival 🗌 ОК Cancel

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.

> PulseOutput\_log\_TargetVa PulseOutput\_log\_TargetVa bExecute bAbsolute dilnitialAndFinalSpeed diTargetSpeed diAccelerationTime diDecelerationTime diTargetValue diTargetValue

Kullanacağımız Data Unity Type adresini gösterir. Dut ile ilgili bütün ayarlamaları buradan yapabiliriz.Bu kısma belirlediğimiz bir isim verebiliriz. Şimdi ise Jog bloğu üzerinde bulunan parametreleri açıklayalım.

> Aktif olduğu sürece istenilen hızda çalışır. Çalışırken hızı değiştirilebilir.

False olur veya bu bacak slinirse pals çıkışı Incremental Modda çalışır.True olursa Absolute modda çalışır.İncremental modda her tetikte target değeri kadar gidilir.Absolute modda ilk tetikte target kısımdaki değer kadar gidilir.İkinci tetik de çıkış üretilmez, mevcut Target değerinden daha büyük veya daha küçük değer yazılarak servonun ileri ya da geri gitmesi sağlanır.

Hedef hız buraya yazılır. Yani motorun dönme hızı. Buraya direkt değer girmek yerine atama yapıp çalışırken de hızını değiştirebilirim. 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.

Hedef değer olarak ifade edilir. Motorumuz buraya girdiğimiz değer kadar gidip durmaktadır.

-	Class	ldentif	Simdi gerekli parametreleri giro	im ve Servo-On cıkısını bağlavalım.	
0 <	VAR	TEST_			_
TRI	JE old	uğunda ge	ri çalışma aktif yapılır.	Y2 çıkışı Servo-On olduğundan i	k bloğa bunu ekledik.
2		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	R9010:Normally TRUE SEF R9010:Normally TRUE SEF R900: TEST_JOG-TARGETVALOE PulseOutput_Jog_TargetValue_FB bExecute bErr RUE bAbsolute 1000 dilnitialAndFinalSpeed hiz diTargetSpeed 250 diAccelerationTime 250 diDecelerationTime 250 diDecelerationTime 0000 diTargetValue value dutChannelConfiguration	) butonu ile yapılır. Daima TRUE durumdar	dır.
3				büyük veya küçük harflerle sorun oluşturmaz.	yazabiliriz. Bir
		Gör	üldüğü gibi parametrelerimiz giri	niştir.	

Daha sonra Jog\_TargetValue bloğu ile ilgili diğer ayarlara bakalım.

	Class	Identifier		Туре	h	nitial		Com	ment									
2	VAR	jog_targetvalue		PulseOutput_Chan			~											
<							R											
1					• •	• •	· \	• •	• •	• •	• •	• •		• •	• •	·	·	•
					• •	<u>г</u>						_					1	1
			sys bTrue	Y2	• •		Pro	gram	ıın ü	st k	ISM	ind	a b	ulu	nar	n		
			R9010: Normally TRU	E SERVO_O	N .		iog	targ	etva	lue	di	ve a	atac	liğı	mız	z ki	sır	ndan
							1-0-	0				, 1			•			
							Dut	ayaı	ları	için	Ini	tial	ıçır	ie g	gire	III	۱.	
															(		(	·
2			TEST_JOG_TARGE	TVALUE	· ·		• •	· ·	· ·	• •		• •		• •		•	•	
	· · ·		PulseOutput_Jog_Targ	etValue_FB	• •	• •	• •	• •	• •	• •	• •	• •		• •	• •	·	·	•
		· · · R·10	bExecute	bError –	• •	• •	• •	• •	• •	• •	• •	• •	•	• •		•	•	•
		· · TRUE	bAbsolute	•	• •	• •	• •	• •	• •	• •	• •	• •	•	• •		·	·	
		· · · 1000	dilnitialAndFinalSpeed		• •	• •	• •	• •	• •	• •	• •	• •	•	• •		•	•	•
		· · · hiz —	dilargetSpeed		• •		• •			• •		• •		• •		•	•	•
		250	diDecelerationTime															
		100000	diTargetValue															
	· io	a targetvalue —	dutChannelConfiguration															
	10	<u></u>																
								· ·	• •									

Data unit initial values	D., a a kild	A alway collective
	Bu şekila	e ekran açılacaktır.
Data unit type:		UK .
PulseOutput_Channel_Configuration_[		Cancel
Channel	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 bFrequency
bFrequencyRange_191Hz_100kHz	BOOL TRUE	FP-SIGMA, FP-X: Frequency range for initial and target speed: 191Hz–100kHz (if neither bFrequencyRange_48Hz_100kHz nor bFreque
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 FALSE	FPOR: Type 1 (else type 0), FP-SIGMA, FP-X: Type 2 (else type 1)
iHomeInputDeviationCounterClearSignalOutputTime_in_0p5n	ns 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 determinded 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_DISCircul;
Buradaki özellikleri açıklayalı	m. 📘	
<		>

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

bOutput\_Pulse\_ForwardTrue => Direction modda çalıştırıldığında ileri

Eğer bu komutlara hiç dokunmadan fabrika ayarında bırakırsak CW-CCW modunda çalıştırmış oluruz.

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** => FPOR 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 veye jog pozisyon modu kullanacaksak bu komutu aktif etmeliyiz. (Fabrika ayarında bırakabiliriz.)

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

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

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

#### Data unit initial values OK Data unit type: PulseOutput Channel Configuration [ Cancel iChannel 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, 5 FPOR: 0, 1, 2, 3 FPO: INT 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) BOOL TRUE FP-SIGMA, FP-X: Duty ratio (for pulse duration and period): 25% (else 50%) bDutyRatio25 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%) iDutyRatioIn10PercentSteps INT FP0, FP-e Jog: 1-9: duty ratio in increments of 10%, 0: fixed pulse width of 80µs bEnableHomeOnlyAfterNearHomeDeceleration BOOL FALSE FPOR: Type 1 (else type 0), FP-SIGMA, FP-X: Type 2 (else type 1) iHomeInputDeviationCounterClearSignalOutputTime\_in\_0p5ms INT FPOR, FP-SIGMA, FP-X: 0 to 200 [x0.5ms] 0 BOOL FALSE FPOR: Jog, Trapezoidal: Output operation calculation only (else pulse output) bCalculationOnly bTrapezoidalMaximumTargetSpeed50kHz BOOL FALSE FPOR: Output operation: Type 1: The target speed can be up to the maximum speed 50kHz, acceleration and deceleration are determinded 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.

	Class		Identifier	Туре	Initial	Comment	
2	VAR		jog_targetvalue	PulseOutput_Chan			
<						-	
2			TEST-JOG-TAR PulseOutput_Jog_T PulseOutput_Jog_T R10 bExecute TRUE bAbsolute dilnitialAndFinalSpeed bit argetSpeed 250 diAccelerationTime 250 diDecelerationTime 100000 diTargetValue	GETVALUE			
		. jog		Simdi ise m değerini gö bulunan M and registe kısmına gir	otorumuz rmek için e onitör segi rs bölümü elim.	un kustuğu pals ekranın üst kısmında mesinden Special flags nden Pulse outputs	· · ·



dönelim.

Class Identifier Type Ipart Comment VAR deger DNT 0 VAR her DNT 0 VAR her DNT 0 Adres değerini programda göstermek için bu segmeye tiklanır, mouse ucuna gelen kutucuk programda istediğimiz alana getirilip birakılır.Daha sonra adres değeri bu alana girilir ve Enter tuşuna basılır. Jog TargetVale HUE Düscutor Jog TargetVale PB HUE Düscutor Jog TargetVale DError TRUE Düscutor Jog TargetVale DError TRUE Düscutor Jog TargetVale DError TRUE Düscutor Jog TargetVale DError HUE DUScutor Jog TargetVale DError HUE DUScutor Jog TargetVale DError HUE DUScutor Jog TargetVale DError HUE DUScutor Jog TargetVale DError HUE DUScutor Jog TargetVale DError HUE DUScutor Jog TargetVale DError HUE DUScutor Jog TargetVale DError HUE DUScutor Jog TargetVale DError HUE DUSCUTOR JOG TargetVale DError HUE DUSCUTOR JOG TargetVale DError HUE DUSCUTOR JOG TargetVale DError HUE DUSCUTOR JOG TargetVale DError HUE DUSCUTOR JOG TargetVale DError HUE DUSCUTOR JOG TargetVale DError HUE DUSCUTOR JOG TargetVale DError HUE DUSCUTOR JOG TargetVale DError HUE DUSCUTOR J	- <u>-</u>	MOVE			
VAR       hz       DNT       0         VAR       hz       DNT       0         Adres değerini programda göstermek için bu segmeye tıklanır, mouse ucuna gelen kutucuk programda istediğimiz alana getirilip bırakılır.Daha sonra adres değeri bu alana girilir ve Enter tuşuna basılır.	Class	Identifier	Туре	Initial	Comment
Via     Ditt     0       Adres değerini programda göstermek için bu segmeye tiklanır, mouse ucuna gelen kutucuk programda istediğimiz alana getirilip birakılır.Daha sonra adres değeri bu alana girilir ve Enter tuşuna basılır.	VAR	deger	DINT	0	
VAR         Adres değerini programda göstermek için bu segmeye tıklanır, mouse ucuna gelen kutucuk programda istediğimiz alana getirilip brakılır.Daha sonra adres değeri bu alana girilir ve Enter tuşuna basılır.         UBB DE DE DE DE DE DE DE DE DE DE DE DE DE	VAR	hız	DINT	0	
Adres değerini programda göstermek için bu segmeye tıklanır, mouse ucuna gelen kutucuk programda istediğimiz alana getirilip bırakılır.Daha sonra adres değeri bu alana girilir ve Enter tuşuna basılır. Ugg_TargetValue PulseOutput_Jog_TargetValue_FB Dottoute 1000 didneila/ndFinalSpeed 1000 didceelerationTime deger dTargetSpeed 1000 didceelerationTime deger dTargetValue kril duChanneConfiguration DDT90400 DD	VAR				
Adres deĝerini programda ĝistermek i (in bu segmeye tiklanir, mouse ucuna gelen kutucuk programda istediĝimiz alana getirilip birakulir.Daha sonra adres deĝeri bu alana girilir ve Enter tuşuna basilir. Understation dinitial AndFinal Speed hiz dinitial AndFinal Speed hiz di arget Speed dinitial AndFinal Speed hiz di arget Speed hiz di arget Speed hiz di arget Speed hiz di arget Speed hiz di arget Speed hiz di arget Speed hiz di arget Speed di arget Speed hiz di arget hiz di arget Speed hiz di arget hiz			K		1
mouse ucuna gelen kutucuk programda istediğimiz alana getirilip bırakılır.Daha sonra adres değeri bu alana girilir ve Enter tuşuna basılır. Uog_targetValue PulseOutput_Jog_TargetValue PulseOutput_Jog_TargetValue HIUE bAbsolue hizi dilagetSpeed hizi dilagetSpeed HIZI dilag	Adres d	eğerini programda göster	mek için bu segme	ye tıklanır,	
birakılır.Daha sonra adres değeri bu alana girilir ve Enter tuşuna basılır.       Jog_TargetValue         ViseOutput_Jog_TargetValue       PutseOutput_Jog_TargetValue         PutseOutput_Jog_TargetValue       BError         1000       difatetSpeed         100       difatetSpeed <td>mouse</td> <td>ucuna gelen kutucuk prog</td> <td>gramda istediğimiz a</td> <td>alana getirilip</td> <td></td>	mouse	ucuna gelen kutucuk prog	gramda istediğimiz a	alana getirilip	
basilir. Use Utable Utable Utable Jog Target Value FB Pulse Output Jog Target Value FB DError TRUE bAssolute 1000 dimital And Final Speed 100 di Deceleration Time deger di Target Value 0 du Channel Configuration DDT90400 DDT90400 0 dimital And Final Speed 100 di Deceleration Time 0 du Channel Configuration 0 du Channel Configuration 0 du Channel Configuration 0 di Data Speed 100 di Deceleration Time 0 du Channel Configuration 0 di Data Speed 100 di Data Speed 100 di Data Speed 100 di di Caleration Time 0 di Deceleration Time 0 du Channel Configuration 0 di Data Speed 100 di Deceleration Time 0 di	bırakılır	.Daha sonra adres değeri	bu alana girilir ve E	nter tusuna	
Ussimi       Ugg_TargetValue       FB         PulseOutput_jog_TargetValue       bExecute       bError         TRUE       bbAsolute       bError         100       dinitialAndFinalSpeed       dinitialAndFinalSpeed         100       dDecelerationTime       deger         100       dDecelerationTime       deger         100       dLacelerationTime       deger         100       dLasolute       DEror         100       dImitsAndFinalSpeed       dEror         1000       dImitsAndFinalSpeed       dLasolute         1000       dImitsAndFinalSpeed       dLasolute         1000       dImitsAndFinalSpeed       dLasolute         1000       dImitsAndFinalSpeed       dLasolute         10000       dImitsAndFinalSpeed       dLasolute         1000000       dT	basılır	0	0		
PulseOutput_Jog_TargetValue_FB bExecute bError bAbsolute dinitialAndFinalSpeed hz diffagetSpeed hz diffagetSpeed hz diffagetSpeed hz diffagetSpeed hz diffagetValue deger between diffagetValue between between between between true between b	Dasiiii.			011/08/10	
R10     bExecute     bError       1000     dinitialAndrinalSpeed       1nz     diargetSpeed       100     diAccelerationTime       100     diDecelerationTime       100     diChanelConfiguration			PulseOutput Jog	TargetValue FB	
TRUE       bbsolute         1000       difargetSpeed         difargetSpeed       difargetValue         difargetValue       dutChannelConfiguration         bbsolute       Y2         esoro       PulseOutpul_Jog_TargetValue         bbsolute       bbrow         control       Default         bbsolute       Y2         esoro       PulseOutpul_Jog_TargetValue         bbsolute       bbrow         bbsolute       bbrow         control       Default         control       Default         control       Default         control       Default         control       Default         control       Default         control       Default         control       Default         control       Default         control       Default         control       Default         control       Default         control       Default         control       Default         control       Default         control       Default         control       Default         control       Default         contr			- bExecute	bError -	
1000       dinitialAndFinalSpeed         100       diAccelerationTime         diDecelerationTime       diDecelerationTime         deger       diargetValue         dutChannelConfiguration       dutChannelConfiguration         DDT90400		· · · · · · · · · TRUE-	- bAbsolute		
niz       01 argetspeed         100       diAccelerationTime         diBger       diTargetValue         dutChannelConfiguration       dutChannelConfiguration         pDT90400			dilnitialAndFinalSpee	d	
100       dDecelerationTime         deger       dTargetValue         dutChannelConfiguration       DDT90400         DDT90400       DDT90400         PulseOutput_Jog_TargetValue       P2         PulseOutput_Jog_TargetValue       PErcert         PulseOutput_Jog_TargetValue       DETror         DDT90400       DETror         DDT90400       DETror         PulseOutput_Jog_TargetValue       DETror         DAbsolute       DETror         dintalAndFinalSpeed       DETror         HIZ       dTargetValue         dDecelerationTime       Daha sonra Move komutu ile bu adresi bir isimle         atayalim.       Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.			difargetSpeed		
deger       diTargetValue         dutChannelConfiguration         DDT90400         DDT90400         PulseOutpt_Jog_TargetValue         PulseOutpt_Jog_TargetValue         PulseOutpt_Jog_TargetValue         TRUE         bAssolute         DbT90400         TRUE         PulseOutpt_Jog_TargetValue         fill         diTargetSpeed         diTargetValue         diTargetValue         diTargetValue         Daha sonra Move komutu ile bu adresi bir isimle         atgyalim.			- diDecelerationTime		
knl — dutChannelConfiguration         DDT90400		· · · · · · · · · · deger-	diTargetValue		
PB010 <sup>5</sup> 10 <sup>6</sup> 11 <sup>11</sup> / <sub>1</sub> <sup>10</sup> TRUE       Y2         H010 <sup>6</sup> 10 <sup>6</sup> 11 <sup>11</sup> / <sub>1</sub> <sup>10</sup> TRUE       Y2         PUIseOutput_Jog_TargetValue       Berror         H10       bExecute         bExecute       bError         H12       dilnitialAndFinalSpeed         dilnitialAndFinalSpeed       dilnitialAndFinalSpeed         dilbecelerationTime       250         dilbecelerationTime       dilbecelerationTime         dilbecelerationTime       dilbecelerationTime         dilbecelerationTime       dilbecelerationTime         dilbecelerationTime       dilbecelerationTime         dilbecelerationTime       dilbecelerationTime         dilbecelerationTime       dilbecelerationTime         Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.		· · · · · · · · · · · knl-	<ul> <li>dutChannelConfigura</li> </ul>	tion	
Ports       Y2         Reorts       Jog TargetValue         PulseOutput_log_TargetValue       PulseOutput_log_TargetValue         R10       bexecute         bAbsolute       berror         HIZ       dinitialAndFinalSpeed         HIZ       diargetValue         Jog_TargetValue       berror         bAbsolute       berror         bAbsolute       berror         JOUDOU       diargetValue         Jog_TargetValue       diAccelerationTime         diAccelerationTime       dutChannelConfiguration         Jog_TargetValue       dutChannelConfiguration         Jog_TargetValue       MOVE         servo       Servo					
DDT90400         Intermediate         V2         Jog_TargetValue         PulseOutput_Jog_TargetValue_FB         DExecute         DExecute         DExecute         DExecute         DExecute         DExecute         DExecute         DExecute         DExecute         DExecute         DExecute         DExecute         Detxecute         DExecute         Daha sonra Move komutu ile bu adresi bir isimle         atayalım.         Secute         Secute         Jog_Classes/Value         MOVE         Servo					
RB010 <sup>5</sup> Hight <sup>T</sup> TRUE       Y2         Jog_TargetValue       Y2         PuiseOutput_Jog_TargetValue_FB       DError         TRUE       bExecute       bError         Absolute       difargetSpeed         412       dTargetValue         250       diAccelerationTime         250       diAccelerationTime         300_TargetValue       Daha sonra Move komutu ile bu adresi bir isimle         atayalim.       Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.		DDT90400			
Reorio <sup>1</sup> te brain te vie         V2         Vage Output_Jog_TargetValue         PulseOutput_Jog_TargetValue         PulseOutput_Jog_TargetValue         PulseOutput_Jog_TargetValue         PulseOutput_Jog_TargetValue         PulseOutput_Jog_TargetValue         Data sonra Move komutu ile bu adresi bir isimle atayalım.			· · · · · · · · · · ·		
Reo 10. <sup>110, b.True</sup> Y2         Jog_TargetValue       PulseOutput_Jog_TargetValue_FB         PulseOutput_Jog_TargetValue       bErver         TRUE       bAbsolute         dilnitialAndFinalSpeed       diaccelerationTime         diDecelerationTime       diAccelerationTime         diDecelerationTime       diAccelerationTime         dog_TargetValue       Daha sonra Move komutu ile bu adresi bir isimle         atayalım.       berver         serve       Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.					
Home All of the serve       Y2         Jog_TargetValue       PulseOutput_Jog_TargetValue_FB         PulseOutput_Jog_TargetValue_BbError       bError         Dahosilute       before         Jog_TargetValue       bError         Dahosilute       before         Jog_TargetValue       bError         Dahosilute       before         Jog_TargetValue       difargetSpeed         difargetSpeed       difargetSpeed         difargetValue       dutChannelConfiguration         Daha sonra Move komutu ile bu adresi bir isimle atayalım.         sys_diPulseCbergetValue       MOVE         servo       Servo					
R8010: Normally TRUE       Y2         Jog_TargetValue       PulseOutput_Jog_TargetValue_FB         PulseOutput_Jog_TargetValue       bError         TRUE       bAbsolute         10000       dilnitialAndFinalSpeed         11000       dilnitialAndFinalSpeed         11000       dilAccelerationTime         250       diAccelerationTime         10000       diDecelerationTime         10000       didaccelerationTime         Jog_TargetValue       Daha sonra Move komutu ile bu adresi bir isimle atayalım.         sys_diPulseCbons0256.esedValue       MOVE         servo       Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.		ar hTrue			
Jog_TargetValue         PulseOutput_Jog_TargetValue_FB         bExecute       bError         TRUE       bAbsolute         dinitialAndFinalSpeed         diAccelerationTime         diDecelerationTime         diDecelerationTime         diTargetValue         dutChannelConfiguration         Daha sonra Move komutu ile bu adresi bir isimle         atayalım.         seve_diPulseCbarredValue         Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.		R9010: Normally TRUE	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		
Jog_TargetValue         PulseOutput_Jog_TargetValue_FB         bExecute       bError         TRUE       bAbsolute         dilnitialAndFinalSpeed         dilAccelerationTime         diDecelerationTime         didAccelerationTime         didAccelerationTime         didAccelerationTime         didAccelerationTime         didAccelerationTime         didAccelerationTime         divertion         Daha sonra Move komutu ile bu adresi bir isimle         atayalım.         sys_diPulseCbangsQStienedValue         MOVE       servo			· · · · · · · · · · · · ·		
Jog_TargetValue         PulseOutput_Jog_TargetValue_FB         bExecute       bError         TRUE       bAbsolute         dilnitialAndFinalSpeed         dilargetSpeed         diCargetValue         dilargetValue         dilargetValue         dutChannelConfiguration         sys_diPulseCbarnelQEbersedValue         MOVE         servo         Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.					
Outgrangetvalue         PulseCutur_Jog_TargetValue_FB         bExecute       bError         Daha sonra Move komutu ile bu adresi bir isimle         10000       diTargetValue         UtchannelConfiguration       Daha sonra Move komutu ile bu adresi bir isimle         Jog_TargetValue       dutChannelConfiguration         sys_diPulseCbang@ElensedValue       MOVE         sys_diPulseCbang@ElensedValue       MOVE         servo       Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.			log Target\/al		
R10       bExecute       bError         TRUE       bAbsolute         dilnitialAndFinalSpeed         HIZ       diTargetSpeed         diAccelerationTime         diDecelerationTime         diDecelerationTime         dutChannelConfiguration         Jog_TargetValue         dutChannelConfiguration         sys_diPulseCbargetValue         MOVE         servo         Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.			PulseOutput Jog Targe	tValue FB	
TRUE       bAbsolute         illnitialAndFinalSpeed         diTargetSpeed         diAccelerationTime         diDecelerationTime         diTargetValue         Jog_TargetValue         Jog_TargetValue         babsolute         sys_diPulseCbanglqElaosedValue         MOVE         servo         Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.		· · · · · · · · · · · · R·10	bExecute	bError - · · ·	
1000       diInitialAndFinalSpeed         HIZ       diAccelerationTime         250       diDecelerationTime         10000       diTargetValue         Jog_TargetValue       dutChannelConfiguration         sys_diPulseCbanglQEbansedValue       MOVE         sys_diPulseCbanglQEbansedValue       MOVE         servo       Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.		TRUE	bAbsolute		
HIZ       dilargetSpeed         250       diAccelerationTime         diDecelerationTime       diDecelerationTime         Jog_TargetValue       dutChannelConfiguration         Jog_TargetValue       dutChannelConfiguration         sys_diPulseCbanglqEjeasedValue       MOVE         servo       Servo         Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.		1000	dilnitialAndFinalSpeed		
250       diDecelerationTime         100000       diTargetValue         Jog_TargetValue       dutChannelConfiguration         atayalım.		HIZ	dilargetSpeed		
230       Ubcceleration         diTargetValue       diTargetValue         Jog_TargetValue       dutChannelConfiguration         atayalım.         sys_diPulseCbBrnglqEjaosedValue       MOVE         Servo       Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.		250	diDecelerationTime		
Jog_TargetValue dutChannelConfiguration atayalım.		230	diTargetValue	Daha conra May	a komutu ila hu adroci hir icimla
atayalım.		Jog TargetValue	dutChannelConfiguration	Dana Sonra Iviov	e komutu ne bu auresi bir isimie
sys_diPulseCbangiQEJagsedValue MOVE servo Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.				atayalım.	
sys_diPulseCBanglQEJapsedValue MOVE servo Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.					
sys_diPulseChannel0ElapsedValue MOVE servo Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.					
sys_diPulseChannel0ElansedValueMOVEservo DD190400ed valueMOVEservo Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.					
Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.			<u>.</u>		
Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.		sys_diPulseChannel0 DDT904	00:ed value — MOVE	servo	
Belirlediğimiz bu ismin data tipini belirleyelim.					
				Belirlediğimiz	hu ismin data tinini belirlevelim.

마명 Pro	ogram_1 • 🔀 🚹	MOVE			
	Class	Identifier	Туре	Initial	Comment
0	VAR	Jog_TargetValue	PulseOutput_Jog_T		
1	VAR	knl	PulseOutput_Chan		
2	VAR	kjhk	BOOL	FALSE	
3	VAR	HEDEF	DINT	0	Bu kısımdan mause ile tutup aşağı çektiğimizde
4	VAR	hdf	DINT	0	hu nencere acilacaktir
5	VAR	deger	DINT	0	
6	VAR	hız	DINT	0	
7	VAR	servo	BOOL	FALSE	
8	VAR				
<					
1	· · ·	R9010: Normally TRUE	Y2	· · · · · ·	

	Class	Identifier	Туре	Initial	Comment		
0	VAR	Jog_TargetValue	PulseOutput_Jog_T				
1	VAR	knl	PulseOutput_Chan				
2	VAR	kjhk	BOOL	FALSE			
3	VAR	HEDEF	DINT				
4	VAR	hdf	DINT	Bu kisimd	an data tipimizi de	eğiştirebiliriz.	
5	VAR	deger	DINT	U			
6	VAR	hız	DINT	0			
7	VAR	servo	BOOL ~	FALSE			
8	VAR		Type selection		×		
1	Move komutur değer DDT tipin DINT seçilir.	nun sol tarafında bulunan nde olduğundan buradan da seOur ute Mun sol tarafında bulunan nde olduğundan buradan da seOur ute MADSolute dinitialAndf diTargetSpe diAccelerat diDecelerat diDecelerat diTargetValt dinargetValt di di argetValt di di argetValt di di argetValt di di argetValt di di argetValt	Type class Elementary data ty Data unit types Function blocks Library CAL CAL OK	rpe ARRAY BOOL DATE AN INT DWORD INT REAL STRING[3 TIME TIME_OF UDINT UDINT WORD Help	D_TIME 2] _DAY Cancel		

Class	ldentifier	Туре	Initial	Comment	_	
VAR	jog_targetvalue	Derleme iş	lemi burada	n yapılır.		
	TEST TEST PulseOu bExecute bAbsolute TRUE bAbsolute truitialAnd dilatigateSpe diatoperation transformed truitialAnd dilatigateSpe diatoperation truitialAnd dilatigateSpe diatoperation truitialAnd dilatigateSpe diatoperation truitialAnd dilatigateSpe diatoperation truitialAnd dilatigateSpe diatoperation truitialAnd dilatigateSpe diatoperation truitialAnd dilatigateSpe diatoperation truitialAnd dilatigateSpe diatoperation truitialAnd dilatigateSpe diatoperation truitialAnd dilatigateSpe diatoperation truitialAnd dilatigateSpe diatoperation truitialAnd dilatigateSpe diatoperation dilatigateSpe diatoperation truitialAnd dilatigateSpe diatoperation truitialAnd dilatigateSpe diatoperation truitialAnd dilatigateSpe diatoperation dilatigateSpe diatoperation dilatigateSpe diatoperation dilatigateSpe diatoperation dilatigateSpe diffargetVal	JOG TARGETVALUE tput_Jog_TargetValue_FB bEr FinalSpeed eed ionTime ue	Compile/check <pre>     Compile/check     Compi</pre>	Derleme işlemin gibi hatamız bul deyip kapatabili seOutput_Jog_TargetValue_ IseInfo_IsChannelEnabled: Bi rogram code (215 steps)>	- Iden sonra gör unmadığına gö riz. FB: Body> ody>	üldüğü öre Close
Şin ya	ndi programımızı yükleme pıp çalıştığını görelim.	işlemini	0 warnings	ter display		>

Prog	am_1	- 🕺 🗈 🕰	** (**   🍄 鵍 💖   🛃 = 📲	🗶 📝 🕾 🍰 📈 🗁		] 🗷 🖓   💠 🕂   🌃	
:   +	<del>ک</del> چ	ş 🗃 🖷 🚥		Bu buton ile pro	gramı yükleyip al	ktif	
🔁 Pu	lse outputs	📳 MOVE 🛛 🐺 Pul	lse outputs 🛛 🥜 High-speed coun	olohiliriz		1.adım	
	Class	Identifier	Туре				
5	VAR	HEDEF	DINT	0			
6	VAR	hdf	DINT	0			
7	VAR	deger	DINT	0			
C							
1			bTrue	19			
	•		Control FPWIN Pro 7		$\times$		
2		· · · · · · · · · ·	The program code in F the PLC.	PWIN Pro is different from th	ne program code in	· · · · · · · · · · · · ·	· · · ·
			Do you want to downlo	oad the program code and th	e PLC		
			·			Evet diyelim	2.adım
						- 	
				EVet	Hayır		
			kni — dutChanneiConfigui				
3		· · · · · · · · ·	· · · · · · · · · · · · · · · ·		· · · · · · · · ·	· · · · · · · · · · · ·	· · · ·



hız değerini girebiliriz.

	2 VAR	jog	_targetvalue		PulseOutp	ut_Ch	an					
	<											
	1			sys bTrue 10: Normally TRU	  E <sup>.</sup> S		   	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	· ·	· · ·	· · ·	
Bu bi	utonun üstü	ne tikladığımızo	la bizden hız değerini	· · · · · · · · ·								
istey	en bir ekran	gelecektir. Beli	rlediğimiz hız değerini	 		 	· ·	· ·	· ·	· ·	· · · ·	
bu al	ana girdikte	n sonra OK diye	erek kapatabiliriz.	JOG_TARGE	TVALUE							
			R10     bExecute       FALSE     bAbsolute       V 1000     dilnitialAnd       hız = 0     diTargetSpe	tput_Jog_Targe FinalSpeed eed	etValue_Ft	3 Error –	· ·	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	· · ·	· · ·	· · ·	
		Change the va	lue of a variable		×		· ·	· ·				
		Variable: Type: Current value:	hız DINT Hex 0	adecimal Ca	OK ancel	· ·	· · ·	· · · · · ·	· · ·	· · ·	· · ·	
	3	New value:	10000	H	Help	· ·	  	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	· ·	· · ·	· · ·	
	5											

1       motorumuzu Jog TargetValue modunda çalıştırabiliriz.         2       Jog TargetValue PulseOutput Jog TargetValue TRUE         0       TRUE         0       dilnitialAndFinalSpeed         dilaccelerationTime       diDecelerationTime         diDecelerationTime       diTargetValue         dilaccelerationTime       diTargetValue         0       knl	<	Daha sonra R10 tetiklenerek						
2       Jog_TargetValue         PulseOutout_log_nargetValue       için R10 girişinin sürekli tetikte olması         gerekmektedir.R10 girişi kesildiği an       motor duracaktır.         1000       dilatargetSpeed         1000       dilatargetValue         1000       dilatargetSpeed         1000       dilatargetValue         100       diDecelerationTime         dilatargetValue       dilatargetValue         dilatargetValue       MOVE         serve = 100000       who dilatargetValue         Motorumuzun hedef değere ulaşması       motor duracaktır.	1	motorumuzu Jog Targetvalue modunda çalıştırabiliriz.	- Y2					
3 sys_diPulseChangel0ElagsedValue = 0MOVEservo = 0	2	PulseOutput       PulseOutput       PulseOutput       DAbsolute       DAbsolute       Dabsolute	TargetValue:       Motorumuzun hedef değere ulaşması         için R10 girişinin sürekli tetikte olması         gerekmektedir.R10 girişi kesildiği an         ilSpeed         ime         ingeration					
	3	sys_diPulseChannel0ElapsedValue = 0 DDT90400:ed value =	MOVE servo = 0					

vermediğimiz için motor pals değeri şu anda '0' değerini göstermektedir.

