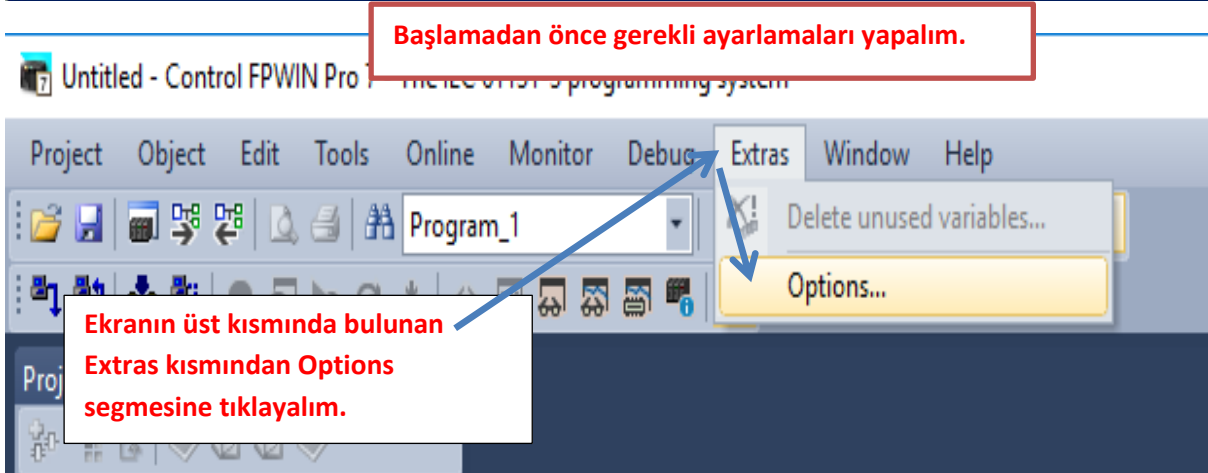


SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

FPWINPRO7_FP7_Servo Pulser fonksiyon bloğu

(Pulser Fonksiyon Bloğu: CNC'lerde kullanılan el çarkı uyg.mantiğinin yaptırıldığı fonksiyon blogudur.)



SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

Options

×

Program options

- General
- Editors
- Fonts and colors
- CSV export
- Cross-reference
- Navigator
- Status bar

Print options

Compile options

- Address ranges
- Labels/Index registers
- Code generation
- Additional errors
- Additional warnings

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 downloading 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

OK Cancel Default Apply Help

Daha sonra çıkan 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 registers
- Code generation
- Additional errors
- Additional warnings

Initialization of retain variables

Initialize all retain variables to Recommended default value.

Initialize all retain variables to Recommended default value.

Keep values of global retain variables which have been assigned an explicit address. Initialize all other retain variables by program code.

Default string length (characters): 32

Indexed function block instantiation

Path\file name to store compile files:

Stop check at number of errors: 20

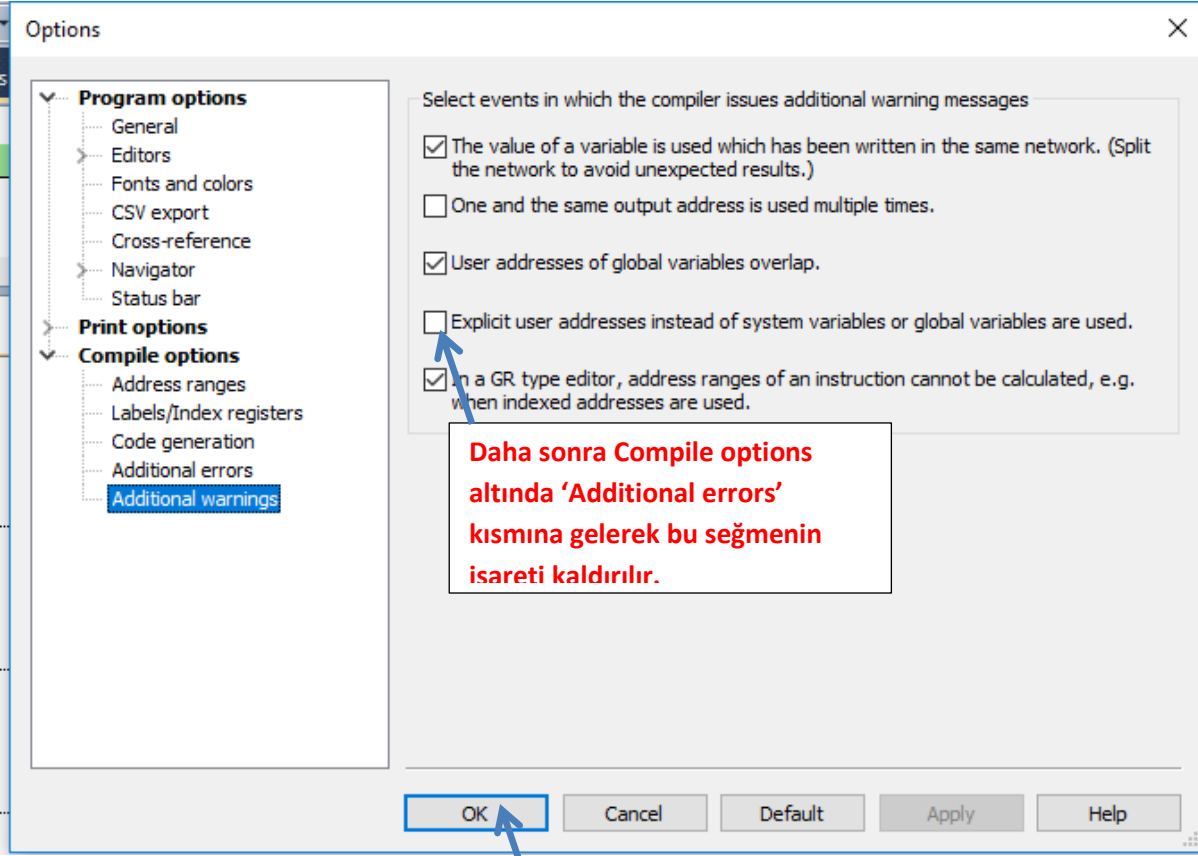
Stop check at number of warnings: 20

OK Cancel Default Apply Help

PLC de kalıcı adreslerdeki değerlerin her program yüklenmesinde silinmemesini sağlar.

Daha sonra Compile options altında 'Code generation' kısmına gelerek bu segme de işaretlenir.

SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ



Yapılan bu ayarlamalardan sonra Ok deyip çıkalım.



SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

Ekranın sol tarafında bulunan PLC(FP7 CPS31ES) segmesinin altında System registers iki kez sol tıklanarak 'Act on error' kısmına girelim.

Böyle bir pencere açılacaktır.

Görüldüğü gibi ilk açığımızda Enable olarak görülmektedir.

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		Clear	At INITIALIZE position of the INITIALIZE/TEST switch
0	Timer/counter (T,C,SV,EV)	Clear		Clear	At INITIALIZE position of the INITIALIZE/TEST switch
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 (I)	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 mismatch	Stop		Continue	
1	Operation error	Stop		Continue	Specifies the operation when an operation error has been dete...
2	Bus error: CPU	Continue		Continue	

SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

No	Item 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 (I)	Clear		Clear
0	Error alarm flag (E)	Clear		Clear
1	Unit alarm occurrence	Stop		Continue

Bu kısmın üstüne tıklayarak Disable olarak değiştirelim.

Daha sonra ise PLC modelimizi ve kullandığımız PLC modülümüzü seçelim.

Ekranın sol tarafında bulunan PLC(FP7 CPS31ES) segmesinin altında System registers iki kez sol tıklanarak 'I/O map and unit configuration' kısmına girelim.

Açılan ekranımızda PLC modelini ve modülümüzü tanıtalım.

SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

I/O map and unit configuration • Act on error Program_1

Base block
Expansion block 1 (unused)
Expansion block 2 (unused)
Expansion block 3 (unused)

Power supply unit: 24V DC
Master/slave unit: Not used
Expansion unit recognition time: 5 s (5-1800)

Max. current consumption: 3.0 A
Max. configuration capacity: 0.00 MB
Total: 0.0 A
Remaining: 3.0 A

Advanced... Reallocation... Upload from PLC... Download to PLC...

Slot	Product No.	Unit type	Starti...	Input	Outp...	Verify	Refresh	Time co...	Current c...	Cassette	Touch panel
<input type="checkbox"/>	0										
<input type="checkbox"/>	1										
<input type="checkbox"/>	2										
<input type="checkbox"/>	3										
<input type="checkbox"/>	4										
<input type="checkbox"/>	5										
<input type="checkbox"/>	6										
<input type="checkbox"/>	7										
<input type="checkbox"/>	8										
<input type="checkbox"/>	9										
<input type="checkbox"/>	10										
<input type="checkbox"/>	11										
<input type="checkbox"/>	12										
<input type="checkbox"/>	13										
<input type="checkbox"/>	14										
<input type="checkbox"/>	15										
<input type="checkbox"/>	16										

Bu ilk slottaki boşluğa mouse ile iki kez sol tıklayalım

Unit selection (slot 0)

Unit category: CPU
Unit type: FP7 CPU [AFP7CPS31ES]
Input time constant: 0
Starting word address: 475 (0 - 502)
Number of input words: 37 (0 - 128)
Number of output words: 37 (0 - 128)

Exclude this unit from I/O verification

OK deyip kapatabiliriz.

Görüldüğü gibi biz seçim yapamıyoruz. Bağladığımız PLC kendisi otomatik olarak seçecektir.

Şimdi PLC'ye bağlı olan modülümüzü tanıtalım.

Slot	Product No.	Unit type	Starti...	Input	Outp...	Verify
<input type="checkbox"/>	0	AFP7CPS31ES	475	37	37	Valid
<input checked="" type="checkbox"/>	1					
<input type="checkbox"/>	2					
<input type="checkbox"/>	3					
<input type="checkbox"/>	4					
<input type="checkbox"/>	5					
<input type="checkbox"/>	6					
<input type="checkbox"/>	7					
<input type="checkbox"/>	8					
<input type="checkbox"/>	9					
<input type="checkbox"/>	10					
<input type="checkbox"/>	11					
<input type="checkbox"/>	12					
<input type="checkbox"/>	13					
<input type="checkbox"/>	14					
<input type="checkbox"/>	15					
<input type="checkbox"/>	16					

Görüldüğü gibi PLC'miz eklenmiştir.

İkinci slot üstüne iki kez sol tıklanarak modülümüzü seçelim.

SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

Unit selection (slot 1)

Unit category: Positioning

Unit type: Positioning unit, line driver, 2 axes [AFP7PP02L]

Input time constant: 0

Starting word address: 0 (0 - 511)

Number of output words: 12 (0 - 128)

Exclude this unit from I/O verification

OK

Cancel

Bu kısımdan Positioning seçilir.

Bu kısımdan da PLC'ye bağlı olan modül hangisi ise o seçilir.

Buradaki 2 rakamının anlamı PLC modülümüzdeki eksen sayısını belirtmektedir

Bu seçimlerden sonra OK deyip çıkalım.

Advanced... Reallocation... Upload from PLC... Download to PLC...

Slot	Product No.	Unit type	Starti...	Input	Outp...	Verify	Refresh	Time co...	Current c...	Cassette	Touch panel
<input type="checkbox"/>	0	AFP7CPS31ES	FP7 CPU	475	37	37	Valid	Valid	200mA	Unregistered	Unregistered
<input checked="" type="checkbox"/>	1	AFP7PP02L	Positioning unit, line driver, 2 axes	0	12	12	Valid	Valid	65mA		
<input type="checkbox"/>	2										
<input type="checkbox"/>	3										
<input type="checkbox"/>	4										
<input type="checkbox"/>	5										
<input type="checkbox"/>	6										
<input type="checkbox"/>	7										
<input type="checkbox"/>	8										
<input type="checkbox"/>	9										
<input type="checkbox"/>	10										
<input type="checkbox"/>	13										
<input type="checkbox"/>	14										
<input type="checkbox"/>	15										
<input type="checkbox"/>	16										

Servo motorumuzu Advanced kısmı içinden de kontrol edebiliriz. Test amaçlı Servo On-Off, pozisyona gönderme, manuel olarak jog çalıştırma vb. işlemler bu kısımdan yapılabilir.

1.Slot numarasını kullanmış olduk

SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

Project [C:\Users\user\Desktop\fp7_jog...]

PLC (FP7 CPS31ES)

- System registers
 - Memory size
 - Hold on/off
 - Act on error
 - Time-out
 - Serial ports
 - Ethernet
- I/O map and unit configuration
- Data recording
- Program code (39 steps)
- Periodic interrupt code

Libraries

- System libraries
- Tasks
- DUTs
- Global variables (8 steps)
- POUs
 - Program_1 (PRG, 0 steps)

I/O map and unit configuration

Base block

- Expansion block 1 (unused)
- Expansion block 2 (unused)
- Expansion block 3 (unused)

Power supply unit

Master/slave unit

Expansion unit recognition tin

Advanced... Reallocation...

Slot	Product No.	Unit type	
<input type="checkbox"/>	0	AFP7CPS31ES	FP7 CPU
<input checked="" type="checkbox"/>	1	AFP7PP02L	Positioning unit, line driver, 2 axes
<input type="checkbox"/>	2		
<input type="checkbox"/>	3		
<input type="checkbox"/>	4		
<input type="checkbox"/>	5		
<input type="checkbox"/>	6		
<input type="checkbox"/>	7		
<input type="checkbox"/>	8		
<input type="checkbox"/>	9		
<input type="checkbox"/>	10		
<input type="checkbox"/>	11		
<input type="checkbox"/>	12		
<input type="checkbox"/>	13		
<input type="checkbox"/>	14		

Ekranın sol kısmında bulunan POU's segmesinin altından Program sayfamıza dönebiliriz.

Project [C:\Users\user\Desktop\fp7_jog...]

PLC (FP7 CPS31ES)

- System registers
 - Memory size
 - Hold on/off
 - Act on error
 - Time-out
 - Serial ports
 - Ethernet
- I/O map and unit configuration
- Data recording
- Program code (39 steps)
- Periodic interrupt code (18 steps)

Libraries

- Task
- DUT
- Global
- POU

Class

Identifier

Class	Identifier
0	VAR
1	
2	
3	

Check Ctrl+Shift+C

Library

Find... Ctrl+F

Replace... Ctrl+H

Print...

Print preview

Collapse

Display

Sorting criteria...

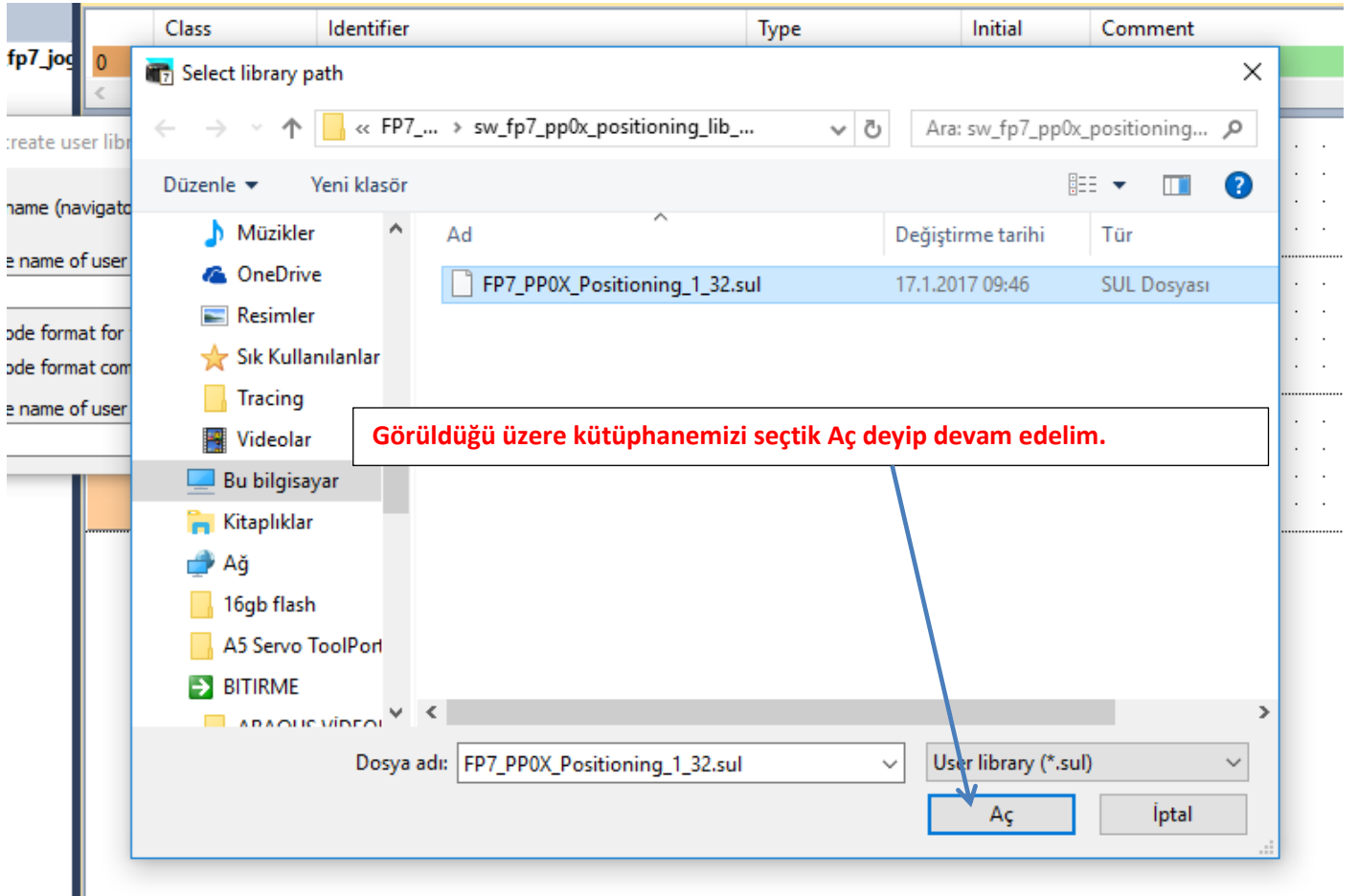
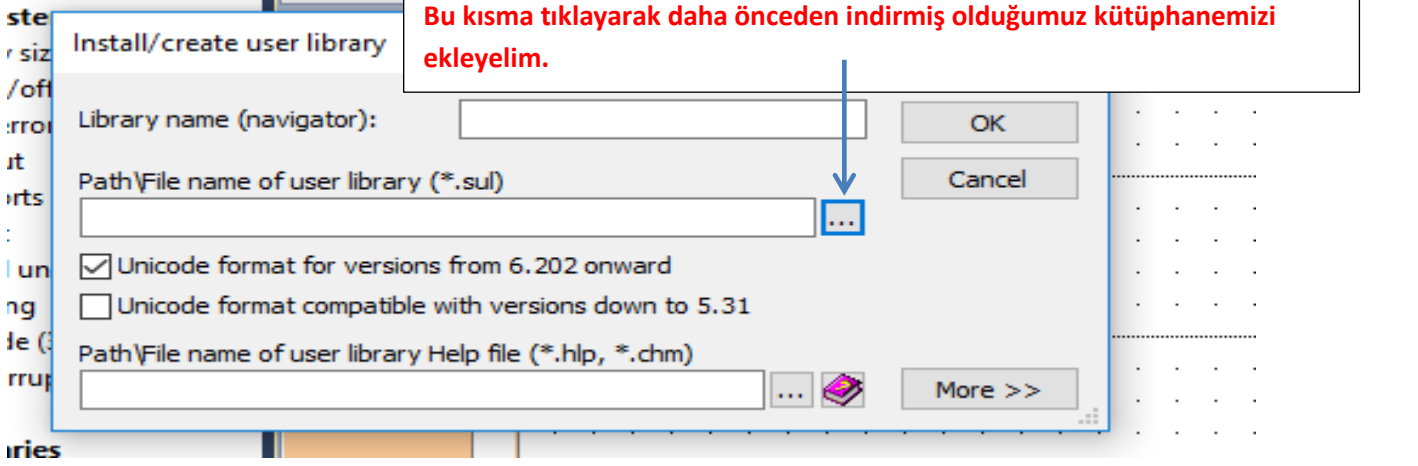
Properties... Alt+Enter

Install/Create...

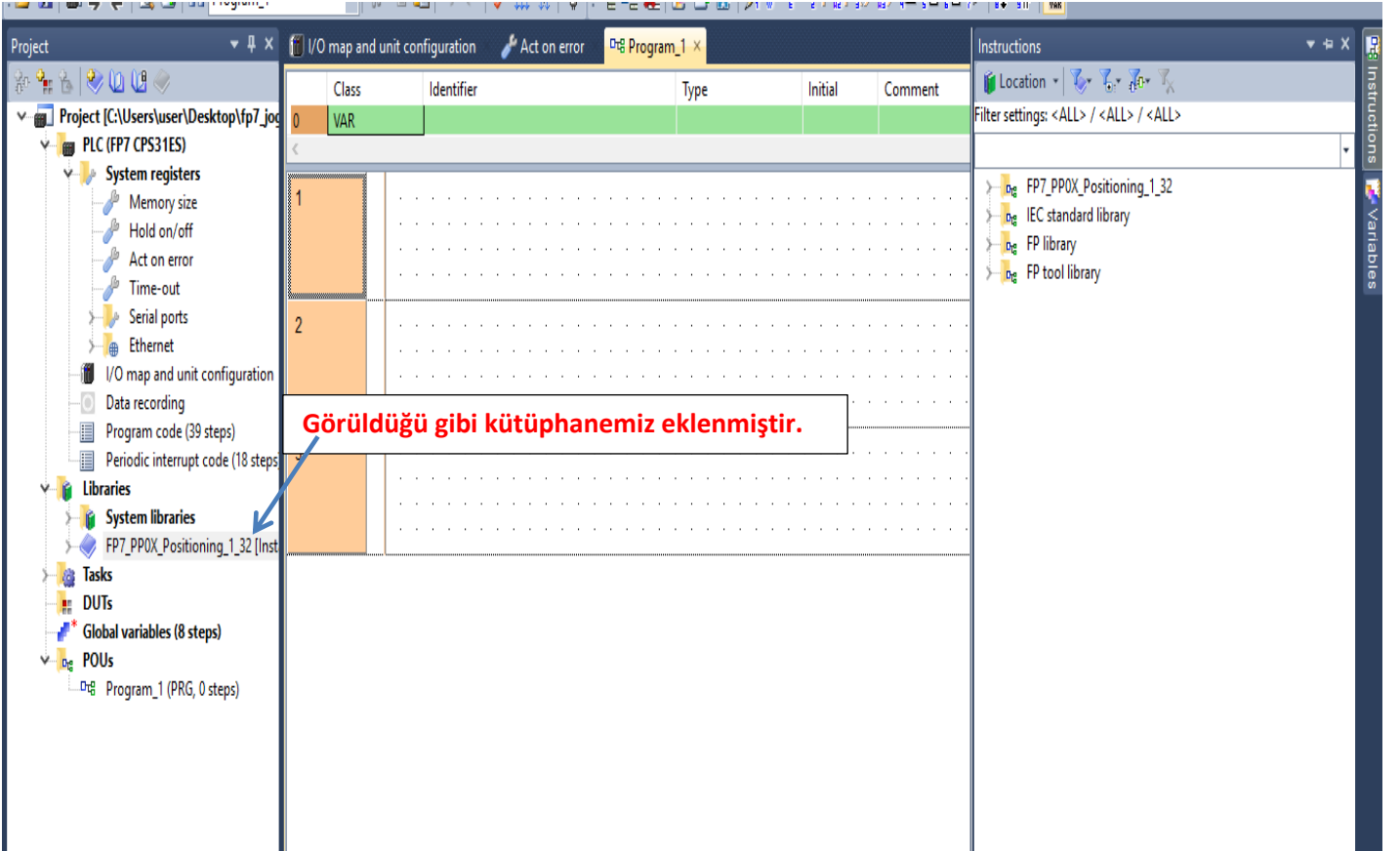
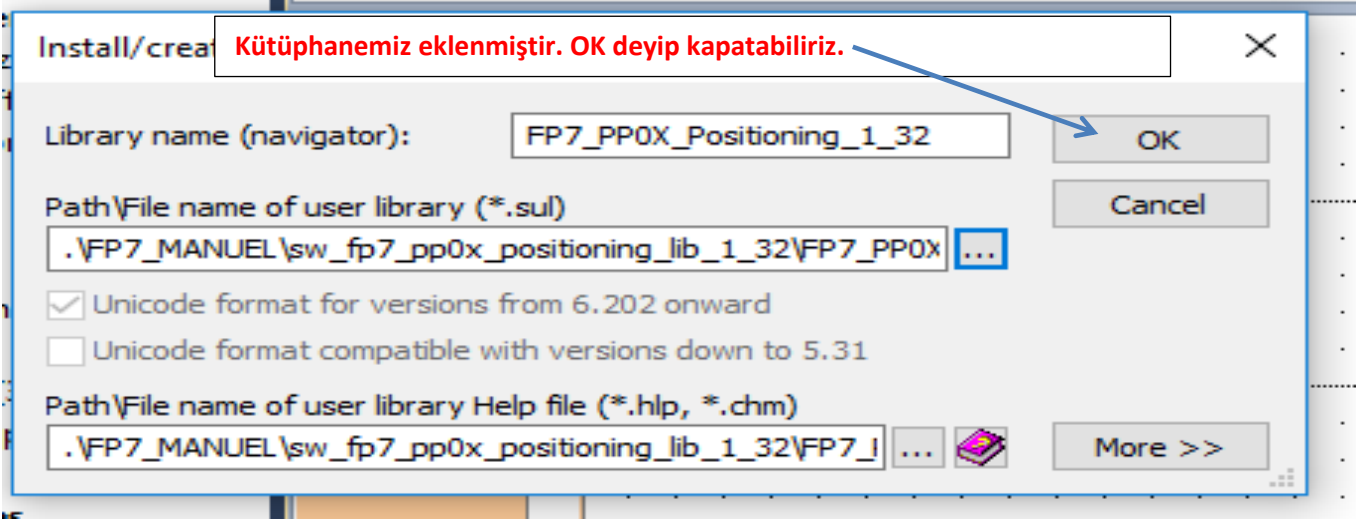
Servo motor komutları için gerekli olan kütüphanemizi ekleyelim.

Yine ekranın sol kısmında bulunan Libraries kısmına sağ tıklayarak Library=> Install/Create seçilir

SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ



SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ



SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

Class	Identifier	Type	Initial	
43	VAR	OK	BOOL	FALSE

İlk olarak pulser'imizin kontrol edeceği eksen ayarları için ilgili bloğumuzu alıp ekrana sürükleyip bırakalım

Parametrelerimiz girilmiş ve ilgili açıklamalar yapılmıştır.

PPOX_AxisBasicSetup		
EN	ENO	
ch	bChange	blnputSetError
1	iSlotNo	bSettingAxisOK
2	iAxisNo	
2	iUnitSetting	
10000	diPulsesPerRotation	
5	diMovementPerRotation	
asdd	bLimitSoftwareEnable_Position	
fref	bLimitSoftwareEnable_Home	
Rff	bLimitSoftwareEnable_JOG	
rt	diUpperLimitSoftware	
rtt	diLowerLimitSoftware	
trr	iAuxOutputMode	
tr	iAuxOutputOnTime	
wer	iAuxOutputDelayRate	
werwe	bOutputMode	
gveftg	bRotatingDirection	
vefv	bHomeLogic	
verv	bNearHomeLogic	
ewbv	bPositiveLimitLogic	
tygb	bNegativeLimitLogic	
ntyn	diStartupSpeed	

Change : Bu blokta yapılan değişiklikleri güncelleyip PLC ye göndermek için kullanılır.Yapılan her değişiklikte tekrar tetiklenmeli

SlotNo: Modülün takılı olduğu slot numarası

AxisNo: Ayarların kaydedileceği eksen numarası

UnitSetting: pals(0),mm(2),inc(4) ve degree(6) olarak kullanacağımız birim bu kısımdan seçilir. Seçilen bu birimlere göre hız ve konum bilgisi değiştirilmelidir.

diPulsesPerRotation: Minas A5 servo sürücünde parametre0.08 değeri ile aynı olmalıdır. Motorun bir turdaki pals sayısıdır.

diMovementPerRotation: Örnek vererek açıklayalım. Eğer pals olarak çalışıyorsa '1' girilmeli,mm ise motorun bir turundaki mekanik hareket ölçülerek örneğin 1 turda 10mm hareket ettiyse buraya 10 girilmeli,açısız çalışıyorsa 360 yazılmalı.

LimitSoftwareEnable_Position: Pozisyon kontrol için yazılımsal olarak limit switch aktif veya pasif edilir.

LimitSoftwareEnable_Home: Home kontrol için yazılımsal olarak limit switch aktif veya pasif edilir.

LimitSoftwareEnable_JOG: JOG kontrol için yazılımsal olarak limit switch aktif veya pasif edilir.

UpperLimitSoftware: Yazılımsal olarak bütün limit switchler için üst değer.

LowerLimitSoftware: Yazılımsal olarak bütün limit switchler için alt değer.

AuxOutputMode: 0 yapıldığında özellik kullanılmaz. 1 yapıldığında AuxOutputOnTime süresince pozisyon başladığında eksen1 için(x48) aktif olur. 2 yapıldığında pozisyon AuxOutputDelayRate girilen değere gelince AuxOutputOnTime süresince anlık aktif olur

AuxOutputOnTime: Yardımcı çıkış kontağının aktif olduğu süre.Bu mod için AuxOutputMode 1 'yapılmalıdır'.Eksen 1 için (X48)

AuxOutputDelayRate: Yardımcı çıkış kontağının gecikme hızıdır. 0-100 arasında değer yazılabilir.Örneğin 50 yazarsak gönderilen pozisyonun yarısında X48 aktif olur.Bu mod için AuxOutputMode 2 'yapılmalıdır'.

OutputMode: Pulse direction için 0,CW-CCW için 1 olmalıdır. Eksen 1 için (X48)

RotatingDirection: CW-CCW modunda kullanılır.(+)yön için 0, (-) yön için 1 yapılmalıdır.

HomeLogic: Kullanılan home sensörü normalde açık veya normalde kapalı seçimi buradan yapılır. Blok üzerinde aktif yapılırsa sensör NC(normalde kapalı) kullanılmalı

NearHomeLogic: Kullanılan near home sensörü normalde açık veya kapalı seçimi buradan yapılır. Blok üzerinde aktif yapılırsa sensör NC(normalde kapalı) kullanılmalı

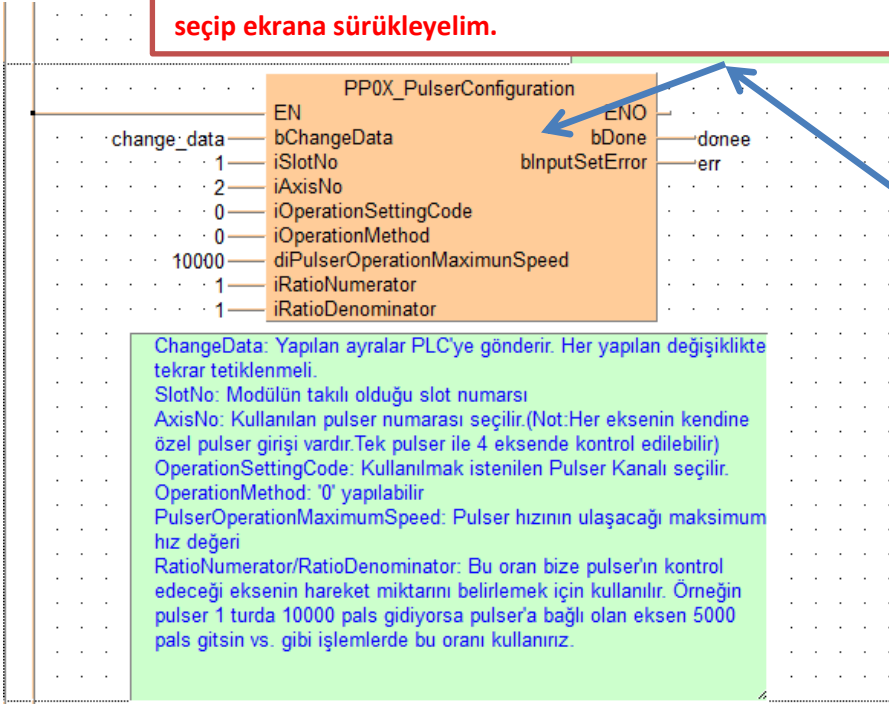
PositiveLimitLogic: Kullanılan pozitif(+) limit sensörünün normalde açık veya normalde kapalı seçimi buradan yapılır. Blok üzerinde aktif yapılırsa sensör NC(normalde kapalı) kullanılmalı

NegativeLimitLogic: Kullanılan negatif(-) limit sensörünün normalde açık veya normalde kapalı seçimi buradan yapılır. Blok üzerinde aktif yapılırsa sensör NC(normalde kapalı) kullanılmalı

StartupSpeed: Başlangıç ve bitiş hız değeri bu kısımdan ayarlanabilir.

SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

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



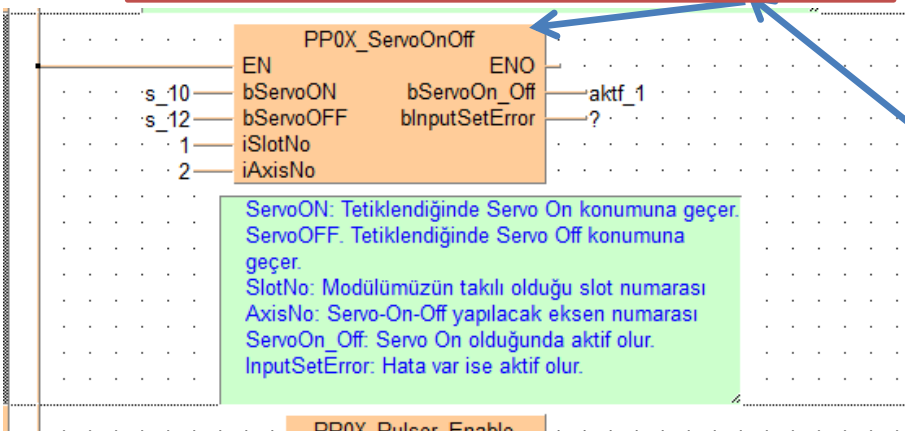
- PP0X_HomeReturn
- PP0X_HomeReturnSettings
- PP0X_JPointConfiguration
- PP0X_JPointControl
- PP0X_PositioningTableData_1Axis
- PP0X_PositioningTableData_2Axis
- PP0X_PositioningTableData_3Axis
- PP0X_PulseCountControlArea
- PP0X_PulseInputConfiguration
- PP0X_PulserConfiguration
- PP0X_Pulser_Enable
- PP0X_RepetitionsOfTable
- PP0X_ServoJog
- PP0X_ServoJogSettings
- PP0X_ServoOnOff
- PP0X_ServoStop
- PP0X_SpeedFactor
- PP0X_StartingAtTableNo
- PP0X_Stop_Configuration
- PP0X_SynCancelRequest
- PP0X_Synchronous_CAM_Configuratic
- PP0X_Synchronous_CAM_Read_Table
- PP0X_Synchronous_CAM_Write_Table
- PP0X_Synchronous_Clutch_Configurat
- PP0X_Synchronous_Clutch_ON_OFF
- PP0X_Synchronous_Gear_Configuratio

Kontrol edilecek eksenin hız miktarı= Pulser hız miktarı × (numerator/denominator)

Kontrol edilecek eksenin hız miktarı= 20000×(1/2)=10000

Kontrol edilecek eksenin hız miktarı=10000×(2/1)=20000

Servo-On bloğumuzu ekleyelim



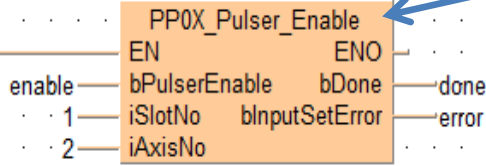
- PP0X_PulseInputConfiguration
- PP0X_PulserConfiguration
- PP0X_Pulser_Enable
- PP0X_RepetitionsOfTable
- PP0X_ServoJog
- PP0X_ServoJogSettings
- PP0X_ServoOnOff
- PP0X_ServoStop
- PP0X_SpeedFactor
- PP0X_StartingAtTableNo
- PP0X_Stop_Configuration
- PP0X_SynCancelRequest
- PP0X_Synchronous_CAM_Configuration
- PP0X_Synchronous_CAM_Read_Table
- PP0X_Synchronous_CAM_Write_Table

Pulser'ı aktif etmek için ilgili bloğu ekleyelim.

SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

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

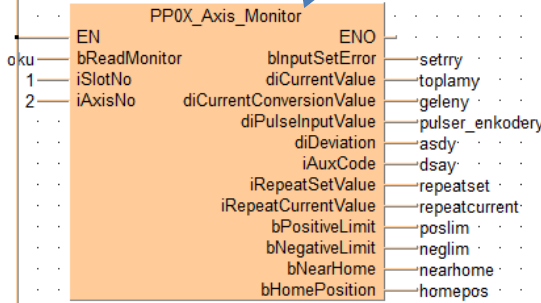
Pulser'ın aktif olarak çalışması için PulserEnable ucunun sürekli aktif olması gerekmektedir.



PulserEnable: Pulser'ımızı aktif etmek için bu giriş aktif olmalıdır.
SlotNo: Modülümüzün takılı olduğu slot numarası
AxisNo: Pulser ile kontrol edeceğimiz eksen numaramız
Done: Pulser aktif olduğunda aktif olur.
InputSetError: Blok ile ilgili bir hata olduğunda aktif olur.

- PPOX_JPointConfiguration
- PPOX_JPointControl
- PPOX_PositioningTableData_1A:
- PPOX_PositioningTableData_2A:
- PPOX_PositioningTableData_3A:
- PPOX_PulseCountControlArea
- PPOX_PulseInputConfiguration
- PPOX_PulserConfiguration
- PPOX_Pulser_Enable**
- PPOX_RepetitionsOffsetTable
- PPOX_ServoJog
- PPOX_ServoJogSettings
- PPOX_ServoOnOff
- PPOX_ServoStop
- PPOX_SpeedFactor

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



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 pils değeridir. PLC nin enerjisi kesilmeden silinemez
CurrentConversionValue: PLC'nin kustuğu pils değeridir.
Birim göre okunan değer değişir. Örneğin açısız çalışıyorsa motorun bir turunda bu kısım 360 olacaktır.
CurrentValueChange bloğu ile değeri silinebilir.
PulseInputValue: Harici enkodere okunan değer
Deviation: Şuan için kullanılmamaktadır
AuxCode: Şuan için kullanılmamaktadır
RepeatSetValue: RepetitionOffsetTable bloğu kullanıldığında belirlenen tekrar sayısını gösterir
RepeatCurrentValue: RepetitionOffsetTable bloğu kullanıldığında kaçınıcı tekrarda olduğunu gösterir.
PositiveLimit: pozitif limit sensörü aktif-pasif durumu
NegativeLimit: Negatif limit sensörü aktif-pasif durumu
NearHome: near home sensörü aktif-pasif durumu
HomePosition: Home sensörü aktif-pasif durumu

- PPOX_Axis_Monitor**
- PPOX_CurrentValueChar
- PPOX_Error_Warning
- PPOX_General_Input
- PPOX_HomeReturn
- PPOX_HomeReturnSettir
- PPOX_JPointConfigurati
- PPOX_JPointControl
- PPOX_PositioningTableC
- PPOX_PositioningTableC
- PPOX_PositioningTableC
- PPOX_PulseCountContr
- PPOX_PulseInputConfig
- PPOX_PulserConfigurati
- PPOX_Pulser_Enable
- PPOX_RepetitionsOffTabl
- PPOX_ServoJog
- PPOX_ServoJogSettings
- PPOX_ServoOnOff
- PPOX_ServoStop
- PPOX_SpeedFactor
- PPOX_StartupOffsetTable

SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ

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

Change: Tetiklendiğinde New CurrentValue değerini CurrentConversionValue' gönderir
SlotNo: Modülümüzün takılı olduğu slot numarası
AxisNo: Ayarların yapılacağı eksen numarası
NewCurrentValue: CurrentConversionValue değerinin olmasını istediğimiz değer bu kısma girilir.
Done: Change tetiklendiğinde hata yok ise aktif olur.
InputSetError: Hata var ise aktif olur.

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

Şimdi programımızı derleyip hata var ise görelim.

Derleme butonu

Herhangi bir hata olmadığına göre Close deyip kapatalım

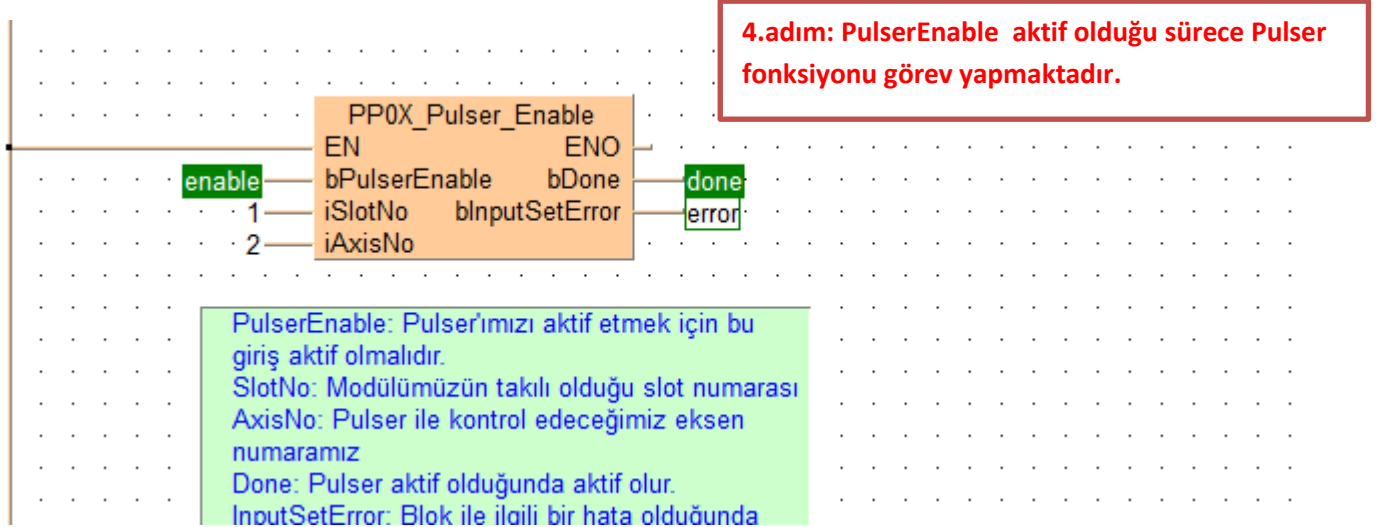
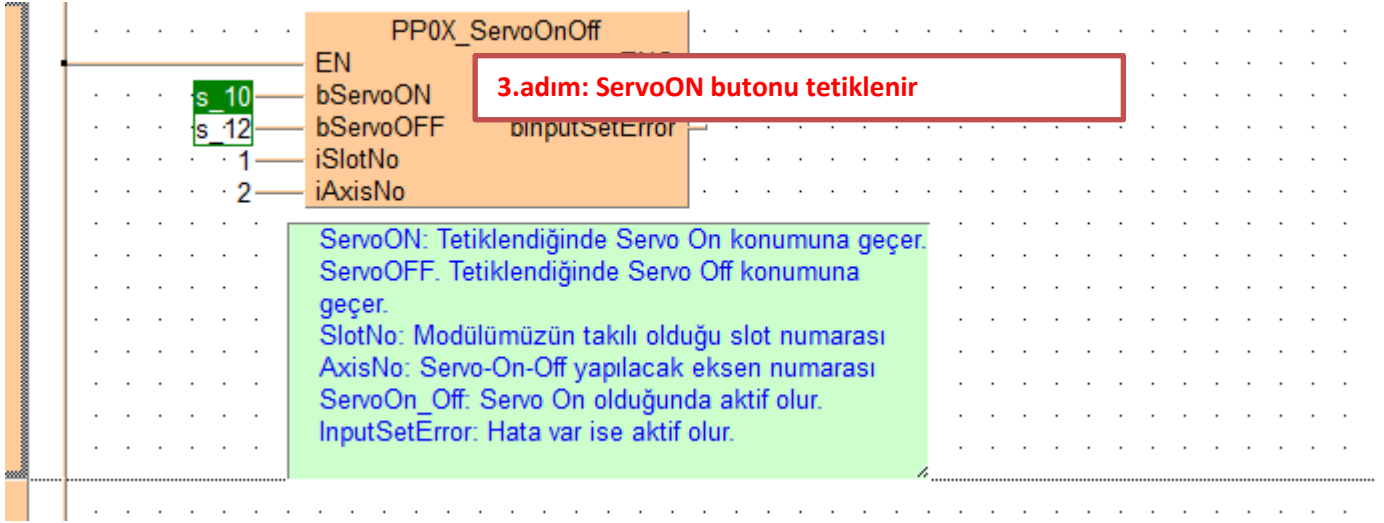
0 errors
0 warnings

Show -> Error -> Warning Cancel Close

LimitSoftwa
UpperLimitS
LowerLimitS
AuxOutputM
başladıgınd
AuxOutputC
AuxOutputC
'yapılmalıdır Eksen 1 için (X48)
AuxOutputDelayRate: Yardımcı çıkış kontağının gecikme hızıdır. 0-100 arasında değer yazılabilir.Örneğin yazarsak gönderilen pozisyonun yarısında X48 aktif olur.Bu mod için AuxOutputMode 2 'yapılmalıdır'.
OutputMode: Pulse direction için 0,CW-CCW için 1 olmalıdır. Eksen 1 için (X48)
RotatingDirection: CW-CCW modunda kullanılır.(+)yön için 0, (-) yön için 1 yapılmalıdır.
HomeLogic: Kullanılan home sensörü normalde açık veya normalde kapalı sacımı buradan yanılır. Blok

Programımızı yükleyip online olalım

SAVİOR OTOMASYON TEKNİK DESTEK BİRİMİ



Pulser'ı çevirdiğimizde PulserConfiguration ayarlarına göre kontrol edilecek eksenimiz, pulser'la senkron bir şekilde çalışacaktır.

Böylece FP7 PLC ile Pulser kullanmayı yapmış olduk

SAVİOR 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)

Signal name	I/O number				
	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	X3A	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)

Signal name	I/O number				
	1st axis	2nd axis	3rd axis	4th axis	Virtual axis
System stop	Y0				
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