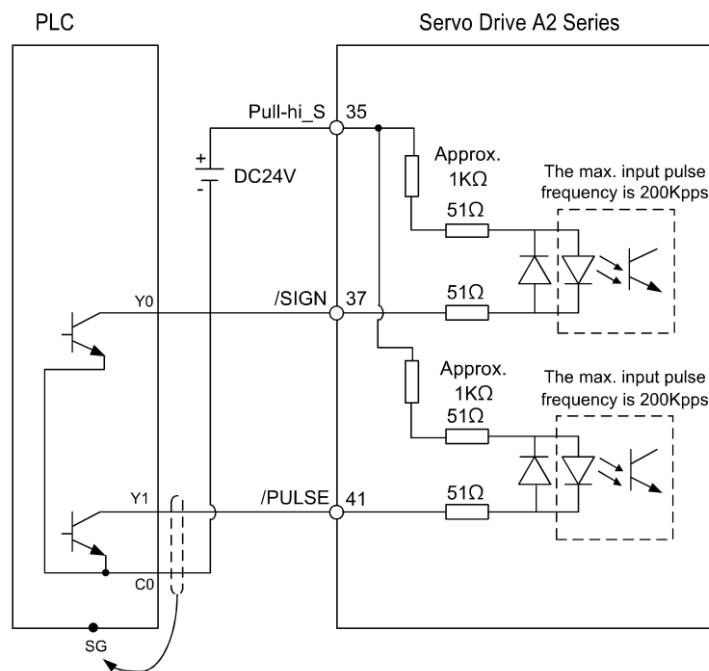
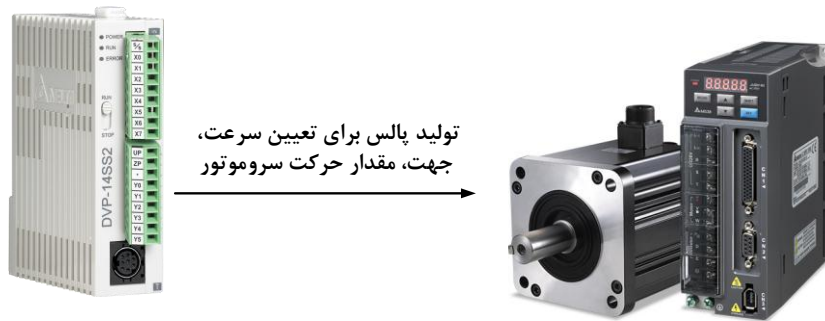


توابع : DDRVA , DDRVI , DPLSV , DPLSR , DPLSY :



- سرعت حرکت موتور → فرکانس پالس Y0
- مقدار حرکت موتور → تعداد پالس Y0
- جهت حرکت موتور → خاموش یا روشن بودن Y1

رجیسترهای خاص :

وقتی که تولید پالسها تمام شود :

- ❖ M1029 وقتی که تولید پالس توسط Y0 (یا خروجی های Y0,Y1 در مدهای دیگر) به پایان رسید، یک می شود.
- ❖ M1030 وقتی که تولید پالس توسط Y1 به پایان رسید، یک می شود.
- ❖ M1102 وقتی که تولید پالس توسط Y2 (یا خروجی های Y2,Y3 در مدهای دیگر) به پایان رسید، یک می شود.
- ❖ M1103 وقتی که تولید پالس توسط Y3 به پایان رسید، یک می شود.

آدرس رجیسترهای تعداد کل پالس های تولید شده توسط هر خروجی (رجیسترهای زیر 32 بیت می باشند) :

- ❖ D1030 : کل پالس های تولید شده توسط Y0
- ❖ D1032 : کل پالس های تولید شده توسط Y1
- ❖ D1336 : کل پالس های تولید شده توسط Y2
- ❖ D1338 : کل پالس های تولید شده توسط Y3

سرعت استارت و سرعت پایان :

- ❖ D1340 مربوط به محور Y0 و D1352 مربوط به محور Y2 می باشد.

تنظیم Acceleration/Deceleration Time :

- ❖ D1343 مربوط به محور Y0 و D1353 مربوط به محور Y2 می باشد.

تعیین نوع پالس خروجی :

Four pulse output modes: (They are not applicable to DVP-SE.)

Mode	D1220					D1221				
	K0	K1	K2	K3		K0	K1	K2	K3 [#]	
Y0	Pulse		Pulse	A	CW					
Y1		Pulse	Dir	B	Pulse					
Y2						Pulse		Pulse	A	CCW
Y3							Pulse	Dir	B	Pulse

Pulse: Pulse

A: A phase pulse

CW: clockwise

Dir: Direction

B: B phase pulse

CCW: Counter-clockwise

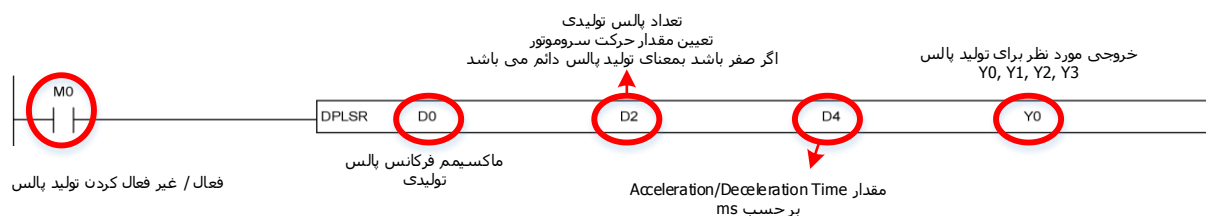
Note [#]: When D1220 is specified as K3, D1221 is invalid.

تابع شماره 57 : DPLSY



- ❖ با روشن شدن بیت M0 خروجی شروع به پالس کرده و با خاموش شدن بیت M0 ، بطور آنی تولید پالس متوقف می شود.
- ❖ با استفاده از این تابع می توان در حین تولید پالس، سرعت موتور را تغییر داد .
- ❖ این تابع تنظیمات مربوط به Start Speed و Acceleration/Deceleration Time را ندارد.
- ❖ به خروجی این تابع می توان هر کدام از خروجی های Y0,Y1,Y2,Y3 را اختصاص داد.

تابع شماره 59 : DPLSR



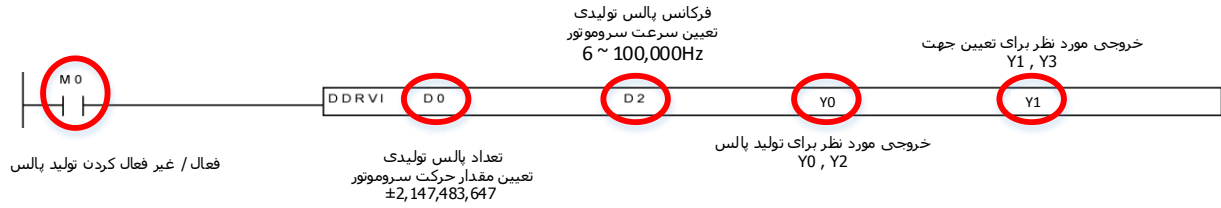
- ❖ با روشن شدن بیت M0 خروجی شروع به پالس کرده و با خاموش شدن بیت M0 ، بطور آنی تولید پالس متوقف می شود.
- ❖ با استفاده از این تابع نمی توان در حین تولید پالس، سرعت موتور را تغییر داد .
- ❖ این تابع تنظیمات مربوط به Start Speed و Acceleration/Deceleration Time را ندارد.
- ❖ به خروجی این تابع می توان هر کدام از خروجی های Y0,Y1,Y2,Y3 را اختصاص داد.

تابع : DPLSV

تعداد پالس در این تابع ذکر نمی شود و فقط فرکانس (سرعت حرکت) نوشته می شود.



- ❖ با روشن شدن بیت M0 خروجی شروع به پالس کرده و با خاموش شدن بیت M0 ، بطور آنی تولید پالس متوقف می شود.
- ❖ با استفاده از این تابع می توان در حین تولید پالس، سرعت موتور را تغییر داد .
- ❖ این تابع تنظیمات مربوط به Start Speed و Acceleration/Deceleration Time را ندارد.
- ❖ به خروجی این تابع فقط می توان خروجی های Y0, Y2 را اختصاص داد.
- ❖ این تابع دارای محدودیت فرکانس نمی باشد. با منفی کردن فرکانس ، موتور در جهت عکس می چرخد.

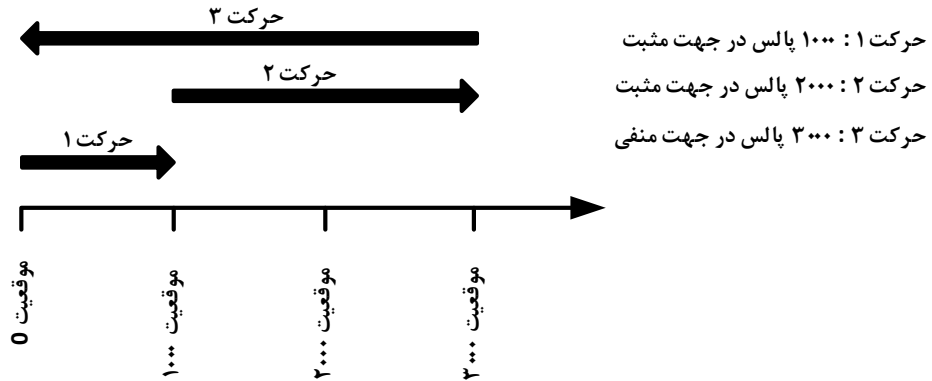


این تابع فقط می تواند پالسها را در مد Pulse + Direction تولید کند.

در برنامه بالا چنانچه محتوای رجیستر D0 عددی مثبت باشد، Y1 خاموش و اگر D0 عددی منفی باشد Y1 روشن می شود. اگر بیت‌های M1534 برای خروجی Y0، M1535 برای خروجی Y2، خاموش باشند مقدار Acceleration/Deceleration Time از رجیسترهای D1343 و D1353 خوانده می شود و اگر بیت‌های M1534 یا M1535 روشن شوند مقدار Deceleration از رجیسترهای D1348 و D1349 خوانده می شود.

عملکرد تابع DDRVI

وقتی بخواهیم تا سرو در موقعیتی قرار گیرد کافیسست در رجیستر مربوط به تعداد پالس، تعداد پالس لازم را بنویسیم



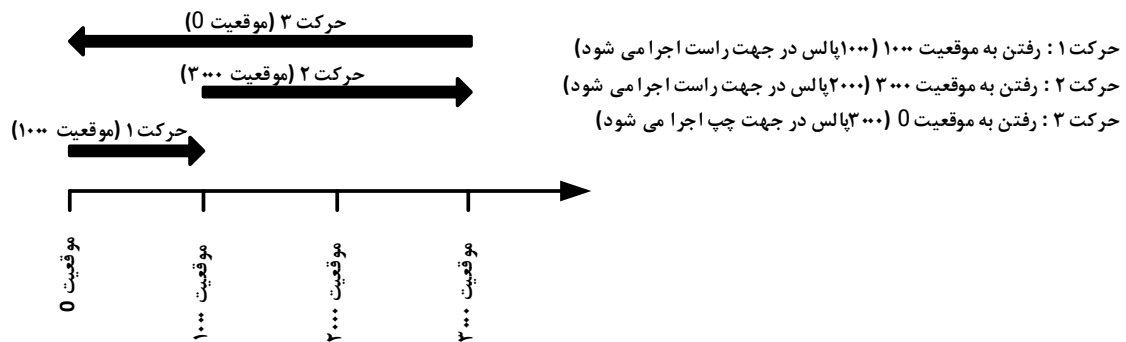
DDRVI :

این تابع فقط می تواند پالسها را در مد Pulse + Direction تولید کند.

اگر بیت‌های M1534 برای خروجی Y0 ، M1535 برای خروجی Y2 ، خاموش باشند مقدار Acceleration/Deceleration Time از رجیسترهای D1343 و D1353 خوانده می شود و اگر بیت‌های M1534 یا M1535 روشن شوند مقدار Deceleration از رجیسترهای D1348 و D1349 خوانده می شود.

عملکرد تابع DDRVA

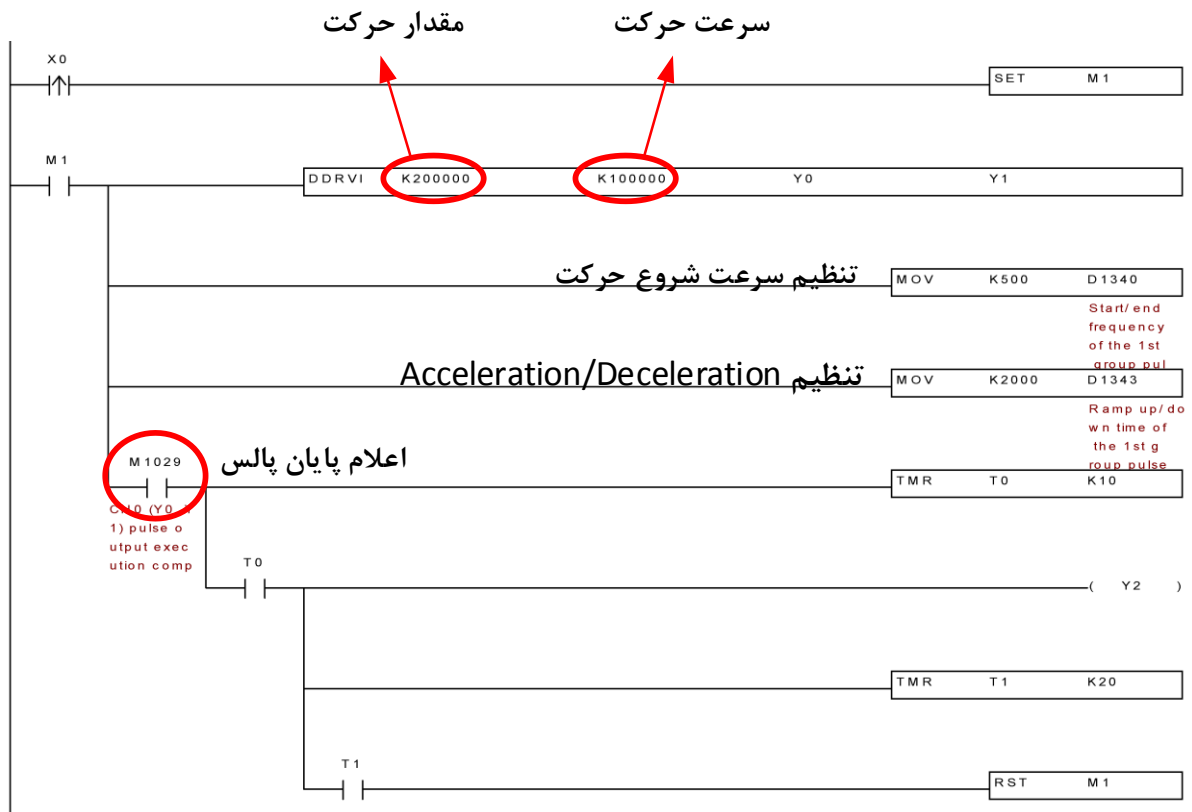
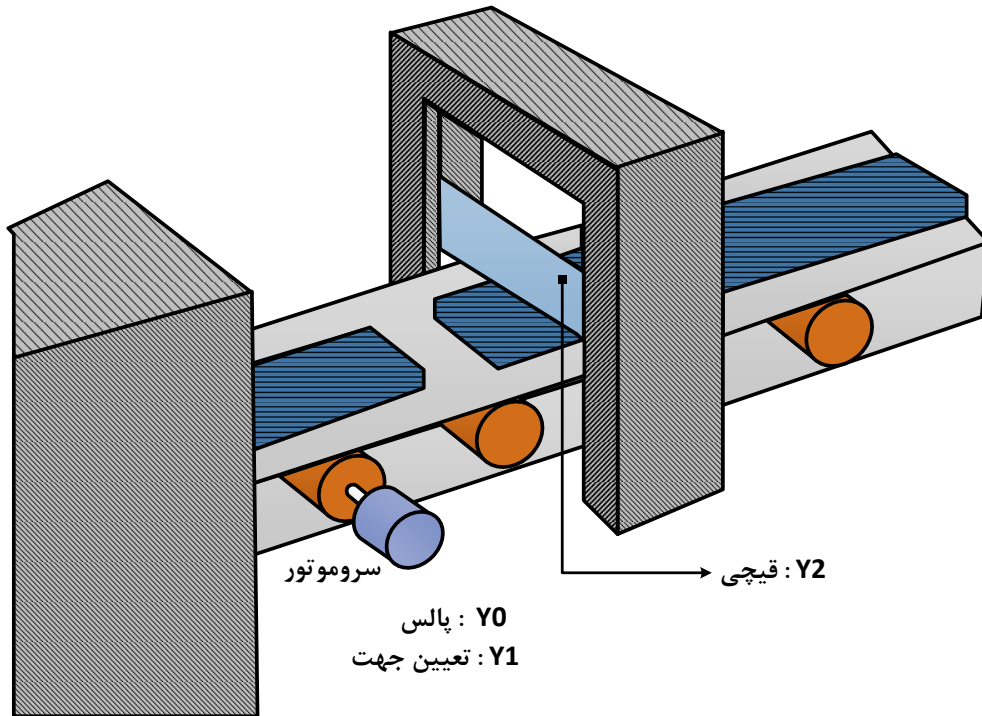
وقتی بخواهیم تا سرو در موقعیتی قرار گیرد کفایت در رجیستر مربوط به تعداد پالس، موقعیت مورد نظر را بنویسیم



برای تعریف نقطه صفر (رفرنس گرفتن محور) باید عدد صفر را در رجیسترهای رفرنس هر محور انتقال داد

رجیستر رفرنس محور ۱ (Y0,Y1) : D1030 (32bit)
 رجیستر رفرنس محور ۲ (Y2,Y3) : D1336 (32bit)

مثال (برنامه ای بنویسید که در آن با فشار شستی X0 سرو به مقدار 200 هزار پالس بچرخد و بعد از پایان تعداد پالس بمدت 1 ثانیه مکث کرده سپس بمدت 2 ثانیه جک برش (Y2) را روشن کند .



در دستگاه مثال 1، می خواهیم با استفاده از دو ورودی X1 و X2 سرو را بطور دستی با فرکانس 20KHz در جهت راست یا چپ بطور دستی بچرخانیم.

