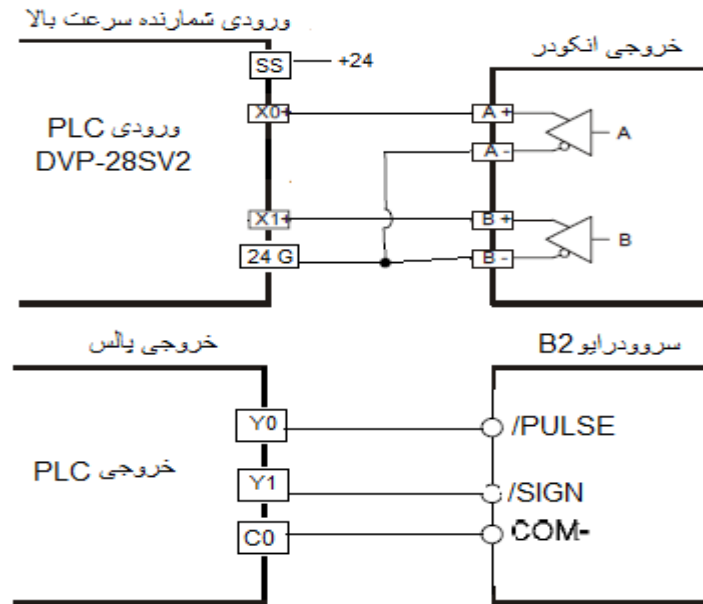


دستور PLSY - کانترشمارنده سرعت بالا دو فاز با دو ورودی



هدف کنترل :

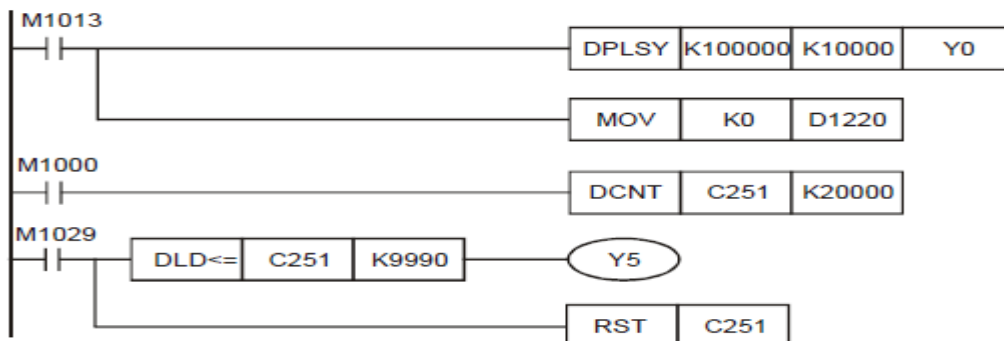
در این برنامه پی ال سی DVP-28SV2 با ارسال پالس دو فاز AB یک سروو موتور را با تعداد پالس 10.000 در ثانیه با فرکانس 100KHz کنترل می کند. چرخش موتور توسط انکودر کنترل شده و خروجی انکودر به ورودی شمارنده سرعت بالای PLC وارد می شود. در صورتیکه تعداد پالس شمرده شده توسط شمارنده ی با تعداد پالس تعیین شده در برنامه متفاوت باشد یک آلام فعال می شود.

المان ها :

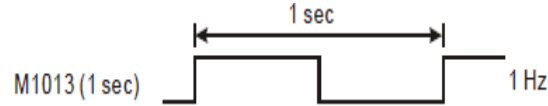
المان	عملکرد	المان	عملکرد
Y0	خروجی پالس	M1029	با تکمیل ارسال پالس خروجی این فلگ فعال می شود.
Y5	خروجی آلام	D1220	انتخاب اولین کانال PLC برای ارسال پالس (Y0,Y1) CHO
M1013	کلاک پالس 1 ثانیه ایی	C251	شمارنده سرعت بالا

برنامه کنترلی :

خروجی Y0 هرثانیه یکبار 10000 پالس با فرکانس 100K ارسال می کند



- در این مثال فلگ خاص M1013 برای اجرای دستور DPLSY و ارسال پالس به کار می رود و در رجیستر D1220 مقدار K0 تنظیم می شود تا کانال اول خروجی PLC برای ارسال پالس انتخاب شود . فلگ خاص M1000 با RUN شدن PLC روشن و با STOP غیر فعال می شود .



D1220: (SV/SV2) CH0 (Y0, Y1)

1. K0: Y0 خروجی
2. K1: Y0, Y1 AB- خروجی پالس . B پیش از A
3. K2: Y0, Y1 AB- خروجی پالس . A پیش از B
4. K3: Y1 خروجی

- از انکودر برای دریافت سیگنال فیدبک از سروو موتور یا هر شافت دیگر مثل شافت کانوایر و محورمیز ایندکس و الکتروموتور و امثاله استفاده می شود . در این برنامه سیگنال دریافتی از انکودر به ورودی (X1 , X0) با ماکزیمم فرکانس پالس 200 KHz وارد می شود . شمارنده پالس C251 تعداد پالس دریافتی از انکودر را شمارش می کند .
- وقتی که ارسال پالس به سروو پایان یافت , فلگ M1029 فعال می شود . پس دستور مقایسه اجرا شده و تعداد پالس فیدبک دریافت شده توسط C251 در ورودی PLC , با مقدار K9990 مقایسه می شود . اگر ($C251 \leq K9990$) باشد آلارم Y5 فعال می گردد .
- هم چنین با فعال شدن فلگ M1029 , مقدار کانتر C251 ریست می شود . بنابراین تعداد شمرده شده پاک شده و اطمینان داریم شمارش بعدی از 0 آغاز می گردد .
- دستور 2 بیتی PLSY :

PLSY	S ₁	S ₂	D	S ₁ : فرکانس پالس خروجی
				S ₂ : تعداد پالس خروجی
				D : خروجی پالس