

# MELSEC-L LD75P/LD75D 型定位模块用样本梯形图 参考手册

对象模块:

LD75P4、LD75D4

## 《目录》

参考手册修订记录 .....	3
1. 概要 .....	4
2. 在普通的系统配置中使用的情況下 .....	7
2.1 参数设置 .....	7
2.2 定位数据设置 .....	14
2.3 块始动数据设置 .....	18
2.4 原点复归请求OFF .....	22
2.5 外部指令功能有效设置 .....	25
2.6 可编程控制器就绪信号[Y0]ON .....	27
2.7 定位启动编号设置 .....	29
2.8 定位启动 .....	35
2.9 M代码OFF .....	39
2.10 JOG运行设置 .....	41
2.11 微动运行设置 .....	43
2.12 JOG运行/微动运行执行 .....	45
2.13 手动脉冲发生器运行 .....	47
2.14 速度变更 .....	51
2.15 手工变动 .....	53
2.16 加减速时间变更 .....	55
2.17 单步运行 .....	57
2.18 跳跃 .....	59
2.19 示教 .....	61
2.20 连续运行中断 .....	64
2.21 目标位置变更 .....	66
2.22 绝对位置恢复 .....	69
2.23 重启动 .....	73
2.24 参数初始化 .....	75
2.25 快闪ROM写入 .....	78
2.26 出错复位 .....	81
2.27 停止 .....	83

3. 安装在起始模块中使用时 .....	85
3.1 参数设置 .....	85
3.2 定位数据设置 .....	100
3.3 块始动数据设置 .....	104
3.4 原点复归请求OFF .....	109
3.5 外部指令功能有效设置 .....	113
3.6 可编程控制器就绪信号[Y0]ON .....	115
3.7 定位启动编号设置 .....	117
3.8 定位启动 .....	124
3.9 M代码OFF .....	128
3.10 JOG运行设置 .....	130
3.11 微动运行设置 .....	132
3.12 JOG运行/微动运行执行 .....	134
3.13 手动脉冲发生器运行 .....	136
3.14 速度变更 .....	140
3.15 手工变动 .....	144
3.16 加减速时间变更 .....	146
3.17 单步运行 .....	150
3.18 跳跃 .....	152
3.19 连续运行中断 .....	156
3.20 目标位置变更 .....	158
3.21 重启动 .....	162
3.22 参数初始化 .....	166
3.23 快闪ROM写入 .....	170
3.24 出错复位 .....	174
3.25 停止 .....	176

## 参考手册修订记录

参考手册编号	修改日期	修改内容
LDM-M031-A	2012/01/16	新建

## 1. 概要

### 样本梯形图概要

本程序为使用 MELSEC-L LD75P/LD75D 型定位模块 LD75P4、LD75D4 的系统样本梯形图。

### 样本梯形图功能内容

本程序实现如下功能。

(1) 在普通的系统配置中使用的情况下

No.	工程名	程序名	项 目	内 容	版 本
1	LD-LD75_NML_V10 0A_E	01SetPRM	参数设置	进行基本参数、原点复归基本参数、速度・位置切换控制(ABS)用参数的设置。	1.00A
2		02SetPOS	定位数据设置	进行定位数据的设置。	1.00A
3		03SetBlk	块始动数据设置	进行块始动数据的设置。	1.00A
4		04OffBas	原点复归请求 OFF	对轴 1 的原点复归请求进行 OFF 操作。	1.00A
5		05SetOut	外部指令功能有效设置	进行外部指令功能的有效/无效设置。	1.00A
6		06OnRdy	可编程控制器就绪信号[Y0]ON	对可编程控制器就绪信号[Y0]进行 ON 操作。	1.00A
7		07SetNum	定位启动编号设置	进行定位启动编号的设置。	1.00A
8		08StaPOS	定位启动	进行轴 1 的定位启动。	1.00A
9		09MCode	M 代码 OFF	进行 M 代码 OFF 请求的设置。	1.00A
10		10SetJOG	JOG 运行设置	进行轴 1 的 JOG 运行设置。	1.00A
11		11SetINT	微动运行设置	进行轴 1 的微动运行设置。	1.00A
12		12RunJOG	JOG 运行/微动运行执行	进行轴 1 的 JOG 运行/微动运行。	1.00A
13		13RunMPG	手动脉冲发生器运行	进行轴 1 的手动脉冲发生器运行。	1.00A
14		14ChgSpd	速度变更	进行轴 1 的速度变更。	1.00A
15		150vrRid	手工变动	进行轴 1 的手工变动值设置。	1.00A
16		16ChgTim	加减速时间变更	进行轴 1 的加减速时间的变更。	1.00A
17		17RunStp	单步运行	进行轴 1 的单步运行。	1.00A
18		18RunSkp	跳跃	进行跳跃运行。	1.00A
19		19Teach	示教	执行示教。	1.00A
20		20StpCon	连续运行中断	进行轴 1 的连续运行中断请求。	1.00A
21		21ChgPOS	目标位置变更	进行轴 1 的目标位置变更。	1.00A
22		22Abrst	绝对位置恢复	进行轴 1 的绝对位置恢复处理。	1.00A

No.	工程名	程序名	项 目	内 容	版 本
23		23Restat	重启动	进行轴 1 的重启动。	1.00A
24		24IniPRM	参数初始化	进行参数初始化。	1.00A
25		25WrtROM	快闪 ROM 写入	进行向快闪 ROM 的写入操作。	1.00A
26		26RstErr	出错复位	进行轴 1 的出错代码读取和出错复位。	1.00A
27		27Stop	停止	进行轴 1 的轴停止。	1.00A

(2) 安装在起始模块中使用的情况下

No.	工程名	程序名	项 目	内 容	版 本
1	LD-LD75_IEF_V10 0A_E	01SetPRM	参数设置	进行基本参数、原点复归参数、速度・位置切换控制(ABS)用参数的设置。	1.00A
2		02SetPOS	定位数据设置	进行定位数据的设置。	1.00A
3		03SetBlk	块始动数据设置	进行块始动数据的设置。	1.00A
4		04OffBas	原点复归请求 OFF	对轴 1 的原点复归请求进行 OFF 操作。	1.00A
5		05SetOut	外部指令功能有效设置	进行外部指令功能的有效/无效设置。	1.00A
6		06OnRdy	可编程控制器就绪信号[Y0]ON	对可编程控制器就绪信号[Y0]进行 ON 操作。	1.00A
7		07SetNum	定位启动编号设置	进行定位启动编号的设置。	1.00A
8		08StaPOS	定位启动	进行轴 1 的定位启动。	1.00A
9		09MCode	M 代码 OFF	进行 M 代码 OFF 请求的设置。	1.00A
10		10SetJOG	JOG 运行设置	进行轴 1 的 JOG 运行设置。	1.00A
11		11SetINT	微动运行设置	进行轴 1 的微动运行设置。	1.00A
12		12RunJOG	JOG 运行/微动运行执行	进行轴 1 的 JOG 运行/微动运行。	1.00A
13		13RunMPG	手动脉冲发生器运行	进行轴 1 的手动脉冲发生器运行。	1.00A
14		14ChgSpd	速度变更	进行轴 1 的速度变更。	1.00A
15		150vrRid	手工变动	进行轴 1 的手工变动值设置。	1.00A
16		16ChgTim	加减速时间变更	进行轴 1 的加减速时间的变更。	1.00A
17		17RunStp	单步运行	进行轴 1 的单步运行。	1.00A
18		18RunSkp	跳跃	进行跳跃运行。	1.00A
19		19StpCon	连续运行中断	进行轴 1 的连续运行中断请求。	1.00A
20		20ChgPOS	目标位置变更	进行轴 1 的目标位置变更。	1.00A
21		21Restat	重启动	进行轴 1 的重启动。	1.00A

No.	工程名	程序名	项 目	内 容	版 本
22		22IniPRM	参数初始化	进行参数初始化。	1.00A
23		23WrtROM	快闪 ROM 写入	进行向快闪 ROM 的写入操作。	1.00A
24		24RstErr	出错复位	进行轴 1 的出错代码读取和出错复位。	1.00A
25		25Stop	停止	进行轴 1 的轴停止。	1.00A

## 关联手册

MELSEC-L LD75P/LD75D 型定位模块用户手册  
MELSEC-L CC-Link IE 现场网络起始模块用户手册  
QCPU 用户手册(硬件设计/维护点检篇)  
MELSEC-L CPU 模块用户手册(硬件设计/维护点检篇)  
GX Works2 Version1 操作手册 (公共篇)  
GX Developer Version 8 操作手册

## 备注

本手册为说明样本梯形图功能的资料。没有记载模块、可编程控制器的使用限制事项以及组合注意事项等。使用前，请仔细阅读相关产品的用户手册。

样本梯形图的详细式样以及运行时机请参照 MELSEC-L LD75P/LD75D 型定位模块用户手册。另外，因为制作时间不同，本手册中记载的样本梯形图和 MELSEC-L LD75P/LD75D 型定位模块用户手册中记载的样本梯形图内容有可能存在不一致的情况。

## 2. 在普通的系统配置中使用的情況下

### 2.1 参数设置

#### 功能概要

进行基本参数、原点复归基本参数、速度・位置切换控制(ABS)用参数的设置。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

· LD-LD75\_NML\_V100A\_E(01SetPRM)

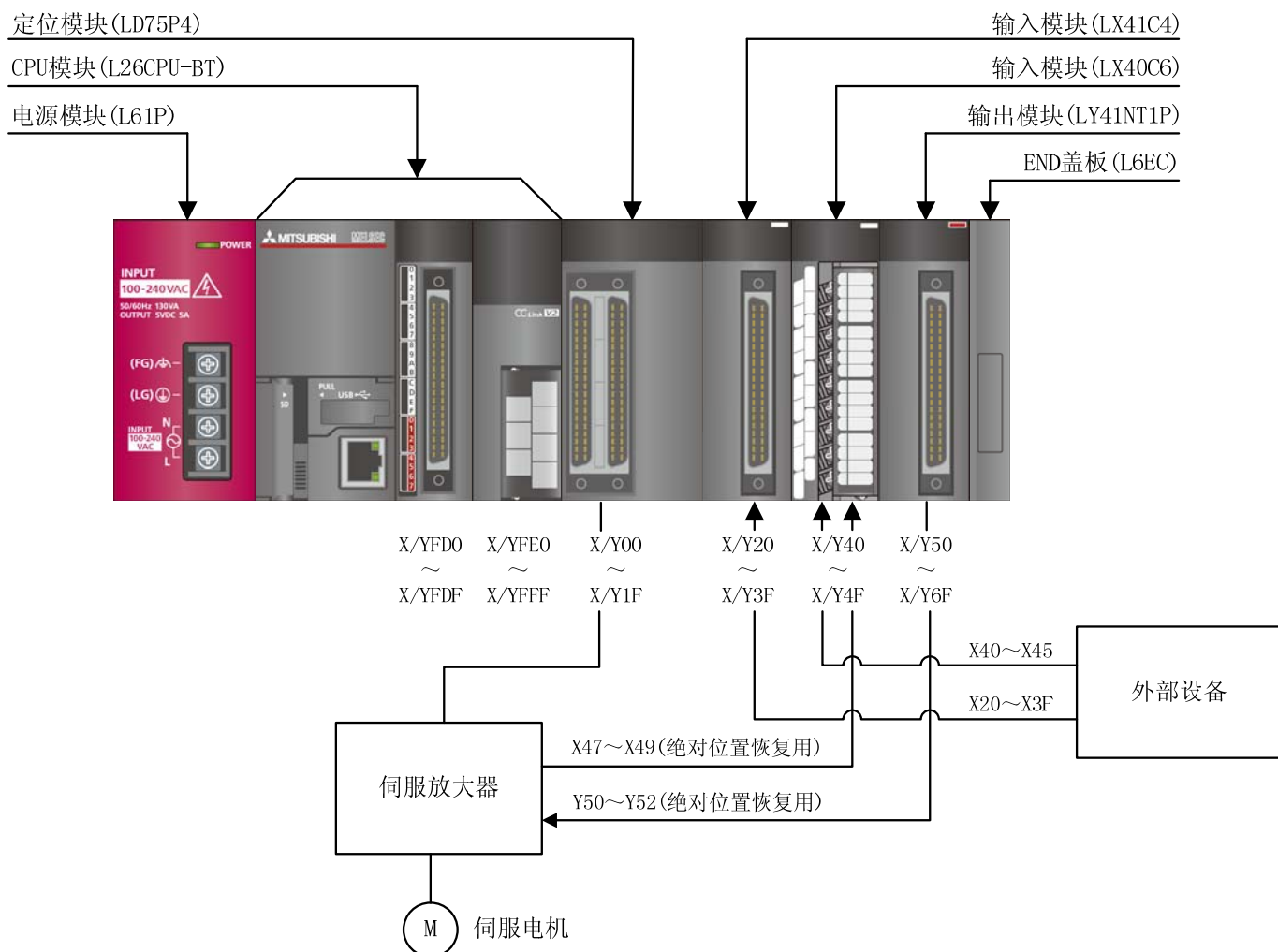
#### 对象设备

如下列出本样本梯形图的对象设备。

机种	内容	
定位模块	LD75P4、LD75D4	
CPU 模块		
	系列	模型
	MELSEC-L 系列	LCPU
输入模块	MELSEC-L 系列 输入模块	
输出模块	MELSEC-L 系列 输出模块	
工程工具	GX Works2、GX Developer *1 *2  *1 关于使用的模块所对应的软件版本请参考关联手册。 *2 使用 GX Developer 时，智能功能模块的参数请使用 GX Configurator-QP 来设置。	

## 系统配置

如下列出在本样本梯形图中使用的系统配置。



如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X4D	位	速・位切换(ABS)用设置指令	-



## 使用样本梯形图的前提条件

### ■ 定位数据的设置

本程序中使用的定位模块 LD75 的设置说明。

#### (1) 定位数据设置

- 1) 显示轴 1 定位数据画面，进行如下设置。

工程窗口 → [智能功能模块] → 模块型号 → [轴 1 定位数据]

No.	运行模式	控制方式	插补对象轴	加速时间No.	减速时间No.	定位地址	圆弧地址	指令速度	停留时间	M代码
1	1:连续 <定位注释>	02h:INC 直线1	-	0:1000	0:1000	200000 pulse	0 pulse	10000 pulse/s	0 ms	0
2	1:连续 <定位注释>	01h:ABS 直线1	-	0:1000	0:1000	100000 pulse	0 pulse	5000 pulse/s	0 ms	0
3	<定位注释>									
4	<定位注释>									
5	1:连续 <定位注释>	04h:正转 速度1	-	0:1000	0:1000	0 pulse	0 pulse	20000 pulse/s	0 ms	0
6	<定位注释>									
7	<定位注释>									
8	<定位注释>									
9	<定位注释>									
10	1:连续 <定位注释>	05h:反转 速度1	-	0:1000	0:1000	0 pulse	0 pulse	3000 pulse/s	0 ms	0
11	<定位注释>									
12	<定位注释>									
13	<定位注释>									
14	<定位注释>									
15	0:结束 <定位注释>	03h:定长进给1	-	0:1000	0:1000	250000 pulse	0 pulse	8000 pulse/s	0 ms	0
16	<定位注释>									

表 2-1 轴 1 定位数据

No.	运行模式	控制方式	加速时间 No.	减速时间 No.	定位地址	指令速度
1	1:连续	02h:INC 直线 1	0:1000	0:1000	200000 pulse	10000 pulse/s
2	1:连续	01h:ABS 直线 1	0:1000	0:1000	100000 pulse	5000 pulse/s
5	1:连续	04h:正转 速度 1	0:1000	0:1000		20000 pulse/s
10	1:连续	05h:反转 速度 1	0:1000	0:1000		3000 pulse/s
15	0:结束	03h:定长进给 1	0:1000	0:1000	250000 pulse	8000 pulse/s

## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	SM402	位	数据设置处理起动触发	起动后只执行一个扫描周期。
2	X4D	位	速・位切换(ABS)用设置指令	-
3	D50	字	单位设置	进行单位设置。
4	D51	字	每 1 个旋转的脉冲数	设置每次旋转的脉冲数。
5	D52	字	每 1 个旋转的移动量	设置每次旋转的移动量。
6	D53	字	单位倍率	设置单位倍率。
7	D54	字	脉冲输出模式	设置脉冲输出模式。
8	D55	字	旋转方向设置	设置旋转方向。
9	D56	字	启动时偏置速度(低位 16 位)	设置启动时偏置速度。
10	D57	字	启动时偏置速度(高位 16 位)	
11	D200	字	原点复归方式	设置轴 1 的原点复归方式。
12	D201	字	原点复归方向	设置轴 1 的原点复归方向。
13	D202	字	原点地址(低位 16 位)	设置轴 1 的原点地址。
14	D203	字	原点地址(高位 16 位)	
15	D204	字	原点复归速度(低位 16 位)	设置轴 1 的原点复归速度。
16	D205	字	原点复归速度(高位 16 位)	
17	D206	字	蠕动速度(低位 16 位)	设置轴 1 的蠕动速度。
18	D207	字	蠕动速度(高位 16 位)	
19	D208	字	原点复归重试	设置轴 1 的原点复归重试的允许/禁止。
20	M50	位	基本参数 1 设置结束软元件	-
21	M51	位	原点复归基本参数设置结束软元件	-

## 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 01SetPRM

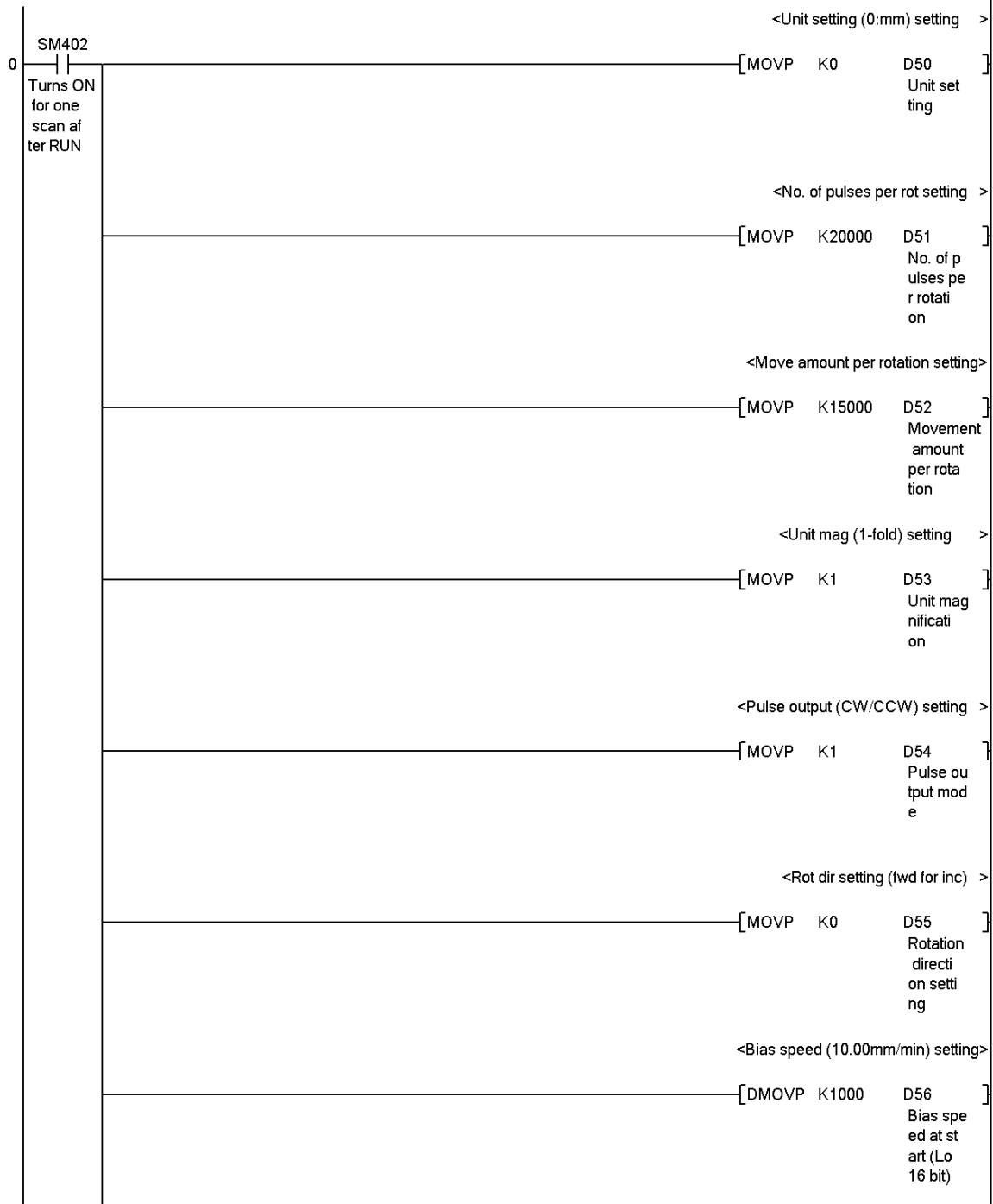
\* Function : Parameter setting

\* Version : Ver.1.00A

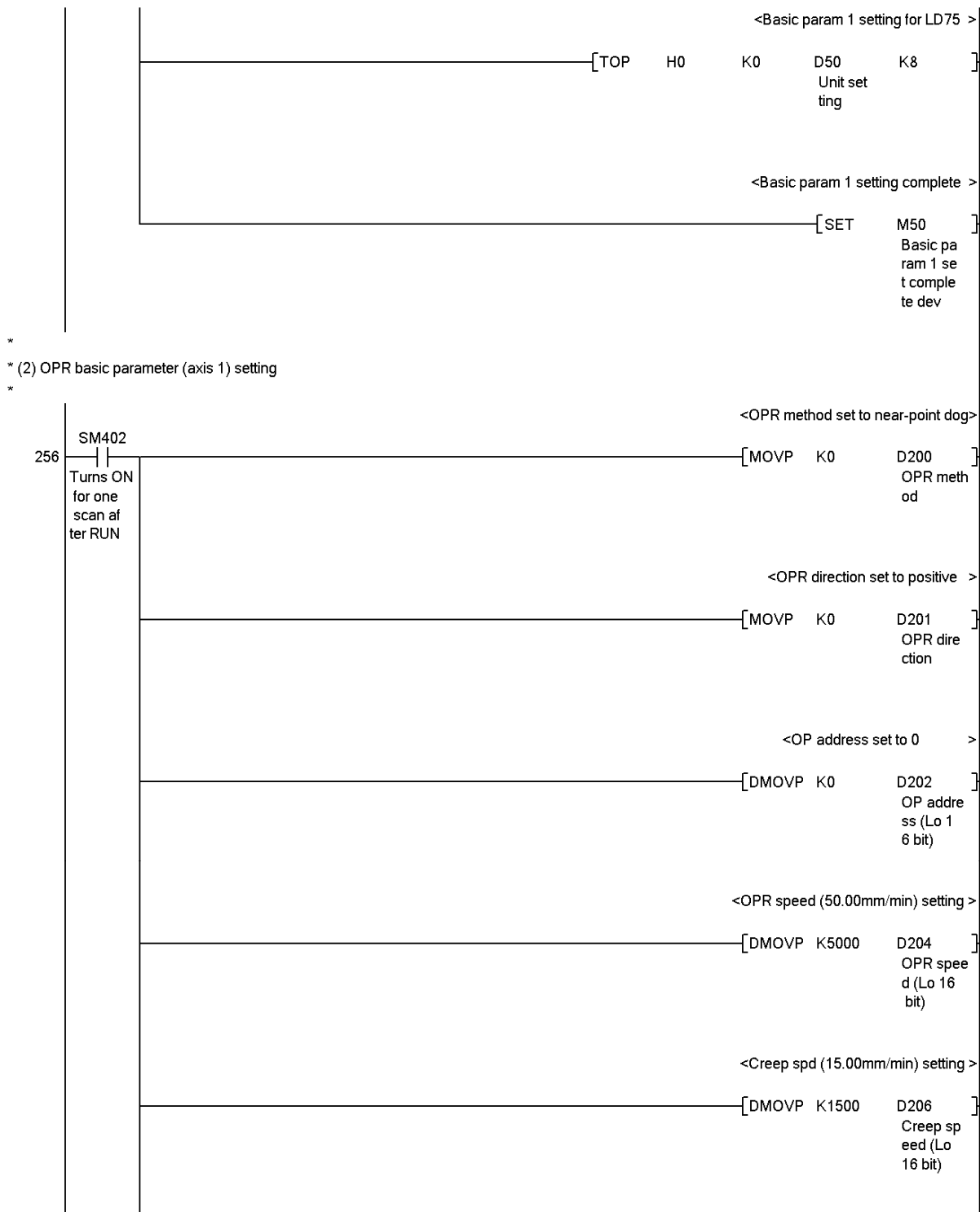
\*

\* (1) Basic parameter 1 (axis 1) setting

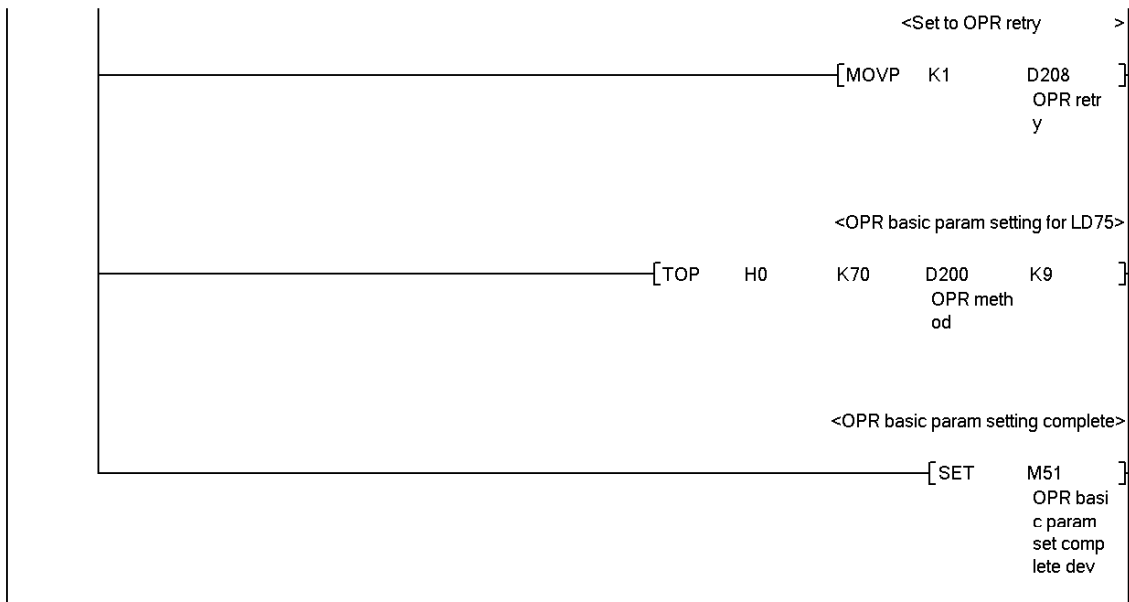
\*



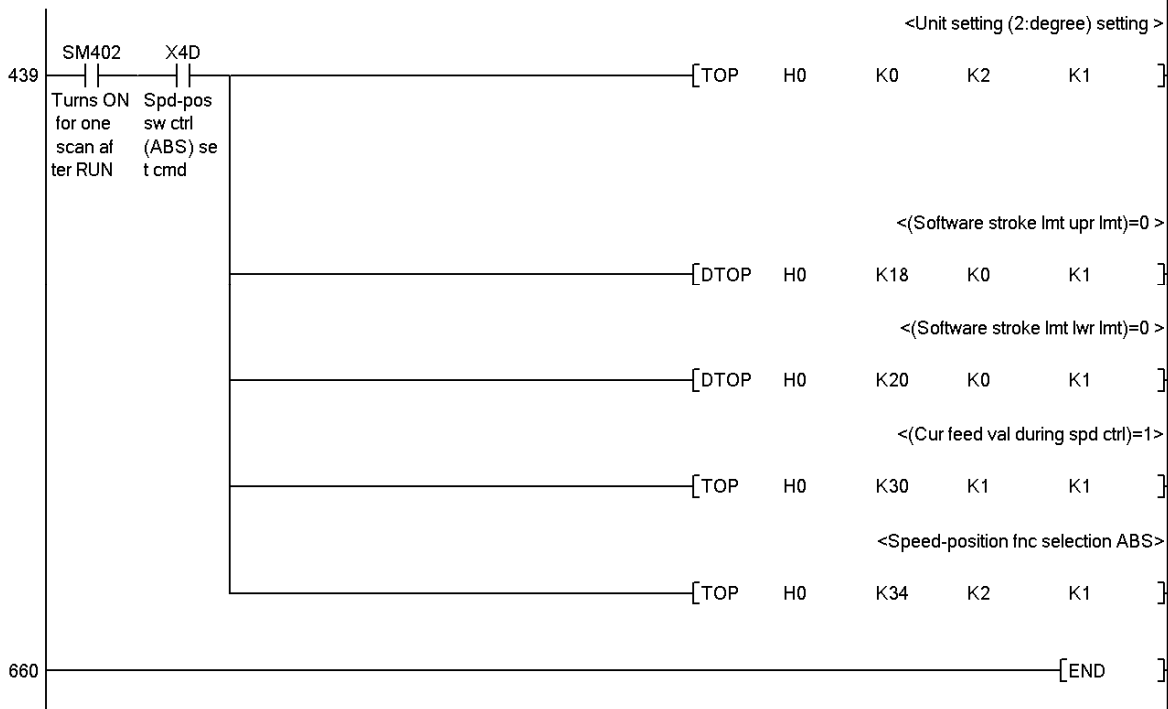
后续请参照下一页。



后续请参照下一页。



- \* (3) Speed-position switching control (ABS) parameter setting
- \* <For axis 1>
- \* (Not required when spd-pos sw ctrl (ABS) is not executed)
- \* <X4D turns ON before startup>



## 2.2 定位数据设置

### 功能概要

进行定位数据的设置。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(02SetPOS)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	无	无	无	无

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

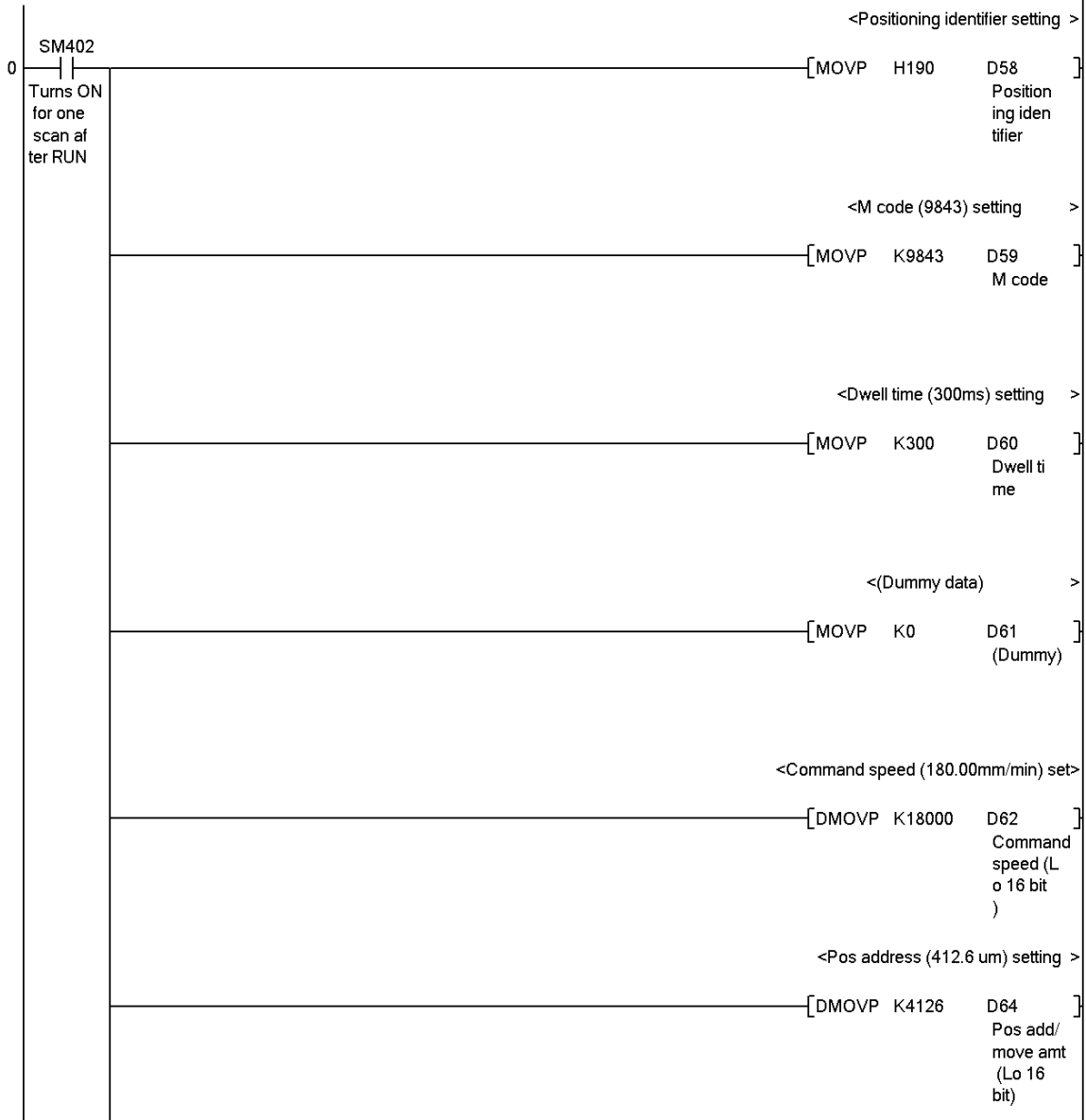
如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	SM402	位	定位数据设置触发	起动后只执行一个扫描周期
2	D58	字	定位识别符	设置定位识别符。
3	D59	字	M 代码	设置 M 代码。
4	D60	字	停留时间	设置停留时间。
5	D61	字	(虚拟)	-
6	D62	字	指令速度(低位 16 位)	设置指令速度。
7	D63	字	指令速度(高位 16 位)	
8	D64	字	定位地址/移动量(低位 16 位)	设置定位地址。
9	D65	字	定位地址/移动量(高位 16 位)	
10	D66	字	圆弧地址(低位 16 位)	设置圆弧地址。
11	D67	字	圆弧地址(高位 16 位)	

## 版本升级履历

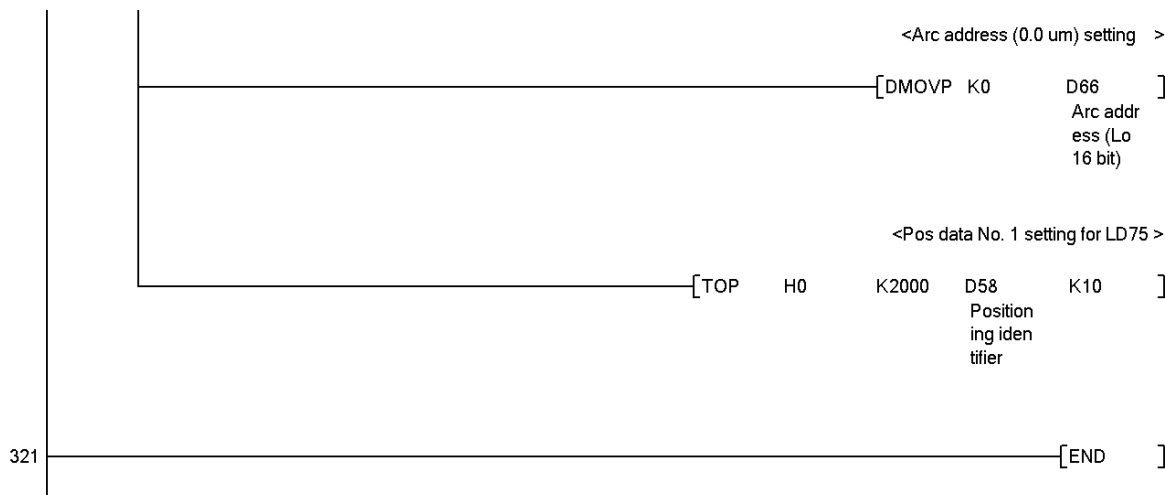
版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 02SetPOS  
 \* Function : Positioning data setting  
 \* Version : Ver.1.00A  
 \*  
 \* (For positioning data No.1 <axis 1>)  
 \* <Positioning identifier>  
 \* Operation pattern : Positioning complete  
 \* Control system : 1-axis linear control (ABS)  
 \* Acceleration time No. : 1, Deceleration time No. : 2



后续请参照下一页。





## 2.3 块始动数据设置

### 功能概要

进行块始动数据的设置。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

· LD-LD75\_NML\_V100A\_E(03SetBlk)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	无	无	无	无

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

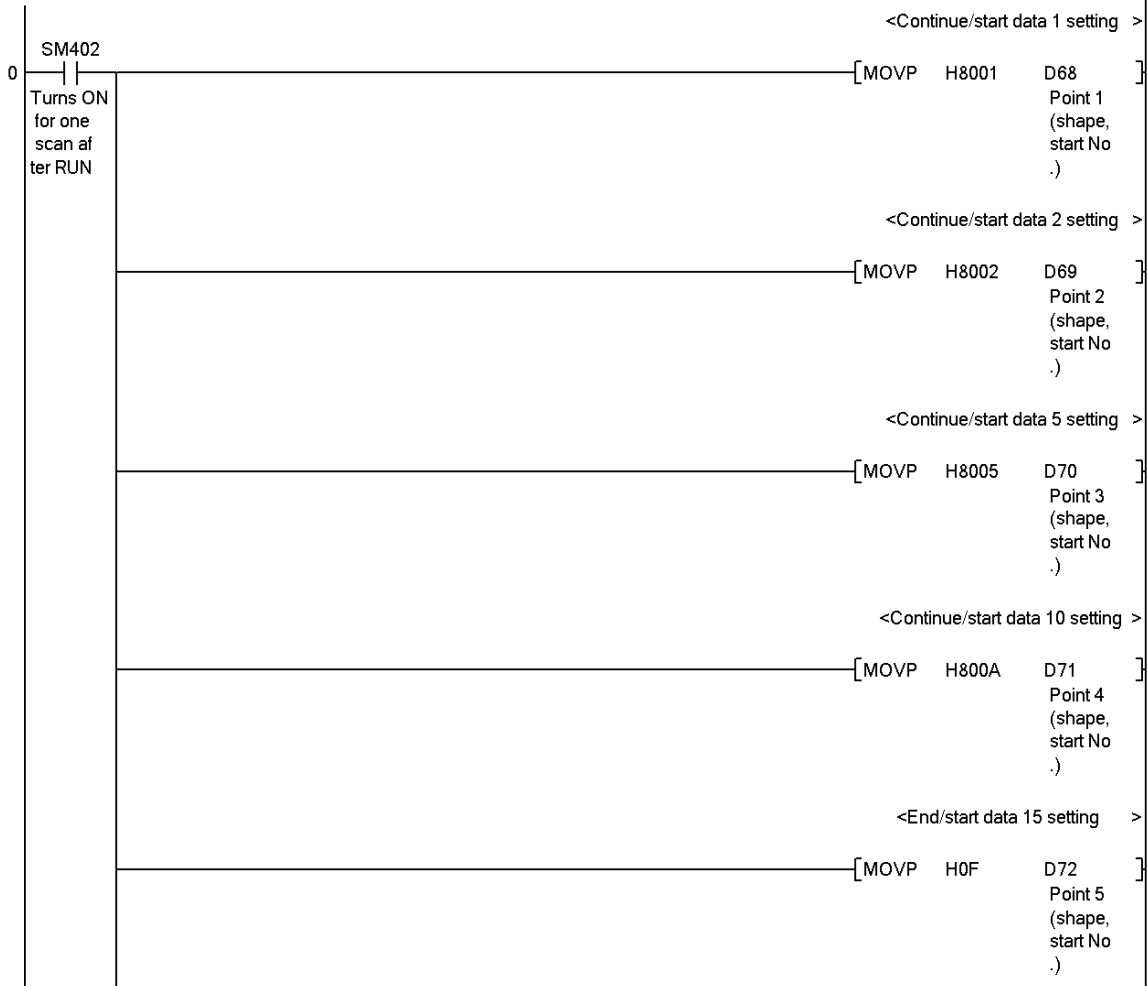
如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	SM402	位	块起动数据设置触发	起动后只执行一个扫描周期
2	D68	字	第 1 点(形态、启动 No.)	设置继续进行、启动数据 No. 1。
3	D69	字	第 2 点(形态、启动 No.)	设置继续进行、启动数据 No. 2。
4	D70	字	第 3 点(形态、启动 No.)	设置继续进行、启动数据 No. 5。
5	D71	字	第 4 点(形态、启动 No.)	设置继续进行、启动数据 No. 10。
6	D72	字	第 5 点(形态、启动 No.)	设置结束、启动数据 No. 15。
7	D73	字	第 1 点(特殊启动指令)	设置特殊启动指令(第 1 点)。
8	D74	字	第 2 点(特殊启动指令)	设置特殊启动指令(第 2 点)。
9	D75	字	第 3 点(特殊启动指令)	设置特殊启动指令(第 3 点)。
10	D76	字	第 4 点(特殊启动指令)	设置特殊启动指令(第 4 点)。
11	D77	字	第 5 点(特殊启动指令)	设置特殊启动指令(第 5 点)。

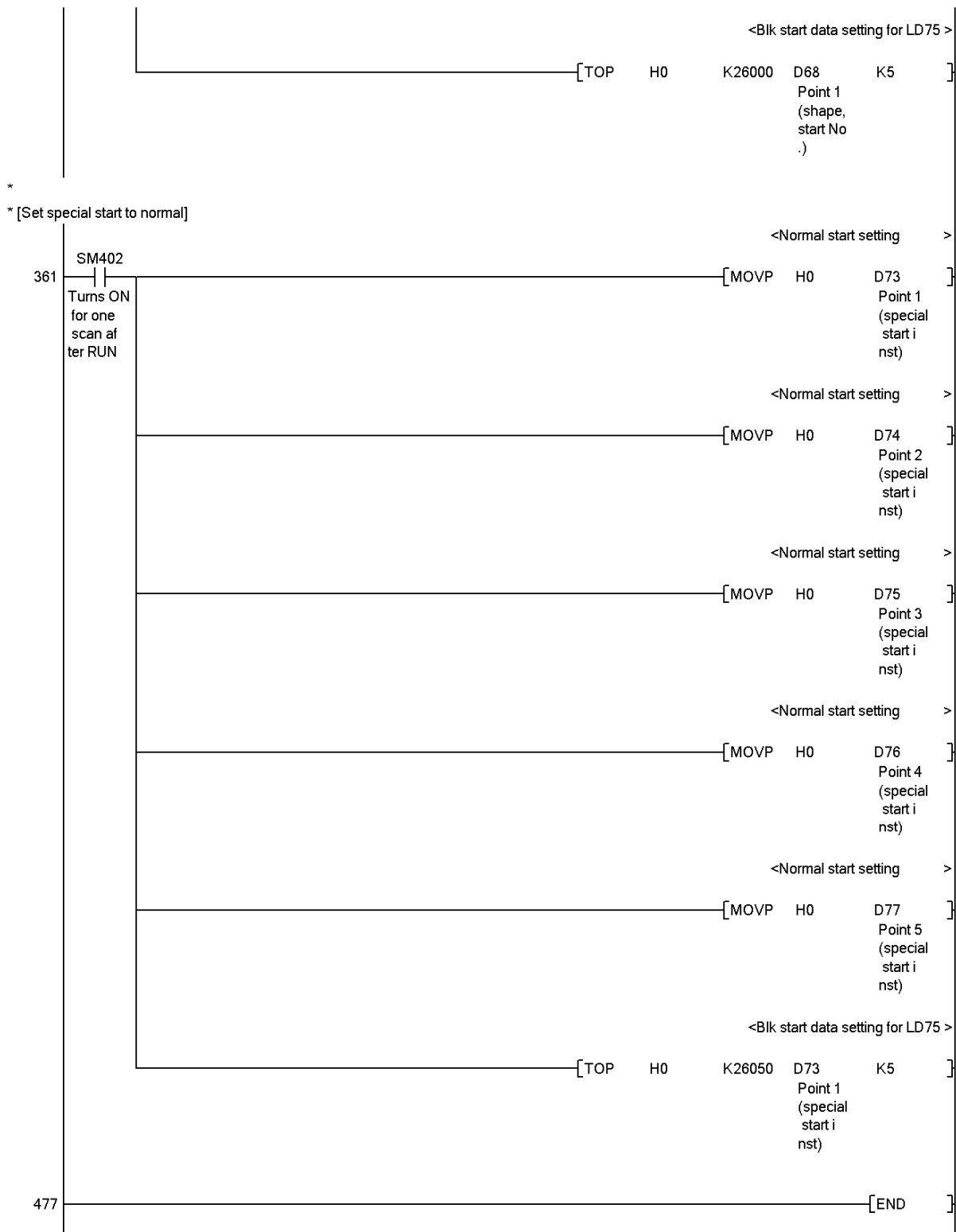
## 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 03SetBlk  
 \* Function : Block start data setting  
 \* Version : Ver.1.00A  
 \*  
 \* Block start data of start block 0 (axis 1)  
 \* For setting of points 1 to 5  
 \* (Conditions)  
 \* Shape : Continued at points 1 to 4, ended at point 5  
 \* Special start inst: Normal start at all of points 1 to 5  
 \* <Positioning data are already preset>  
 \*  
 \*  
 \* [Set shape and start No.]  
 \*  
 \*



后续请参照下一页。



## 2.4 原点复归请求OFF

### 功能概要

对轴 1 的原点复归请求进行 OFF 操作。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(040ffBas)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X10	位	轴 1 启动结束信号	-
2	X20	位	原点复归请求 OFF 指令	-
3	Y10	位	轴 1 定位启动信号	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

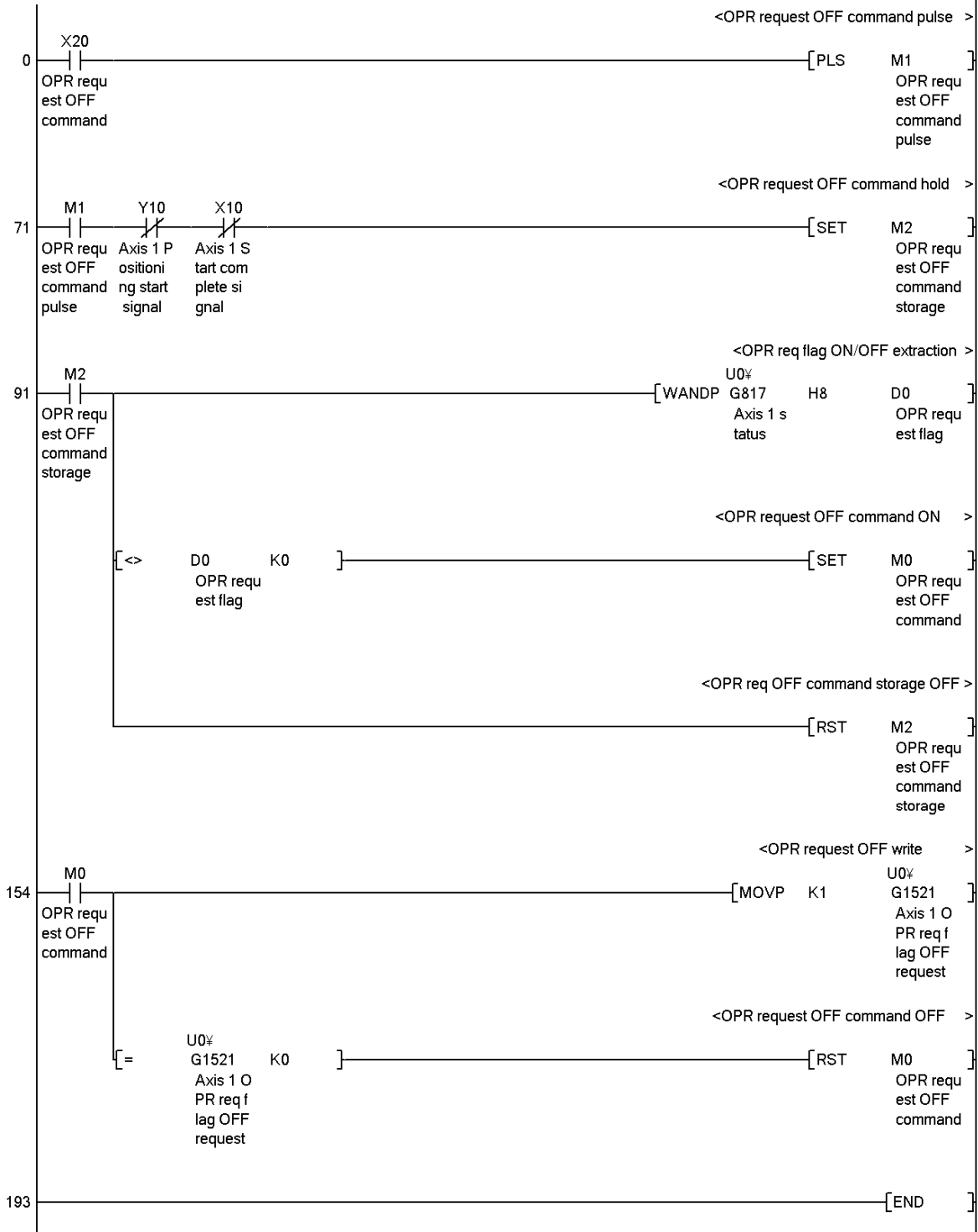
如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X10	位	轴 1 启动结束信号	-
2	X20	位	原点复归请求 OFF 指令	-
3	Y10	位	轴 1 定位启动信号	-
4	M0	位	原点复归请求 OFF 指令	-
5	M1	位	原点复归请求 OFF 指令脉冲	-
6	M2	位	原点复归请求 OFF 指令存储	保存原点复归请求 OFF 指令。
7	D0	字	原点复归请求标志	-

## 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 04OffBas  
 \* Function : OPR request OFF  
 \* Version : Ver.1.00A





## 2.5 外部指令功能有效设置

### 功能概要

进行外部指令功能的有效/无效设置。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

· LD-LD75\_NML\_V100A\_E(05SetOut)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X21	位	外部指令有效指令	-
2	X22	位	外部指令无效指令	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

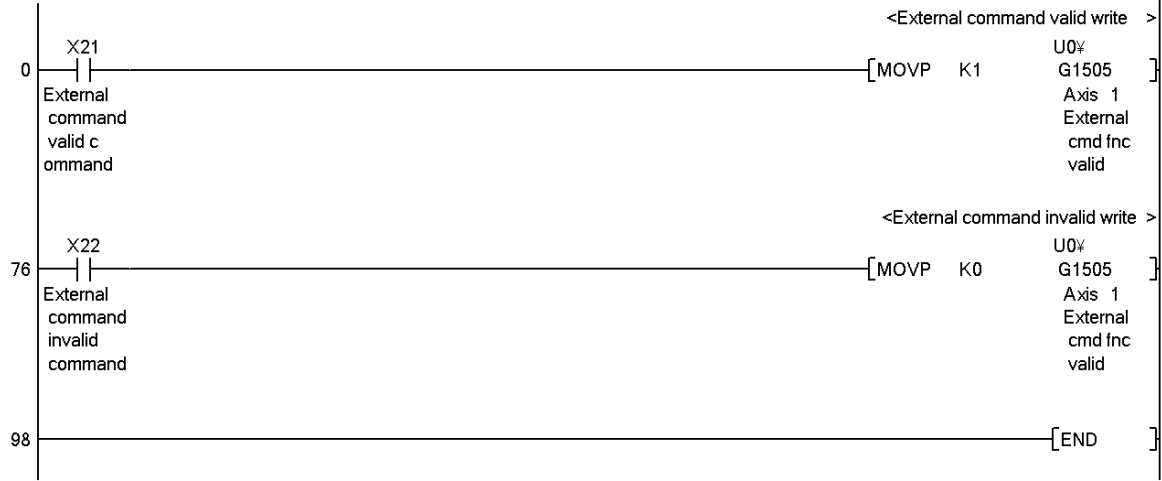
如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X21	位	外部指令有效指令	-
2	X22	位	外部指令无效指令	-

### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 05SetOut  
 \* Function : External cmd fnc valid set  
 \* Version : Ver.1.00A



## 2.6 可编程控制器就绪信号[Y0]ON

### 功能概要

对可编程控制器就绪信号[Y0]进行 ON 操作。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(060nRdy)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	Y0	位	可编程控制器就绪信号	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	SM403	位	可编程控制器就绪信号[Y0]ON 触发	启动后只有 1 个扫描周期为 OFF
2	Y0	位	可编程控制器就绪信号	-
3	M25	位	参数初始化指令存储	-
4	M27	位	快闪 ROM 写入指令存储	-
5	M41	位	绝对位置恢复存储	-
6	M50	位	基本参数 1 设置结束软元件	-
7	M51	位	原点复归基本参数设置结束软元件	-

## 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

## 程序

\* Sample ladder program : 06OnRdy

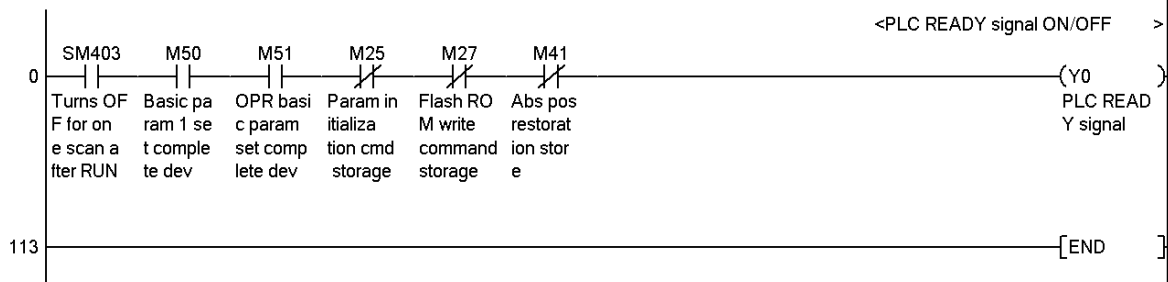
\* Function : PLC READY signal [Y0] ON

\* Version : Ver.1.00A

\*

\* (M50 contact not required for synchronous mode.)

\*



## 2.7 定位启动编号设置

### 功能概要

进行定位启动编号的设置。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

· LD-LD75\_NML\_V100A\_E(07SetNum)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X23	位	机械原点复归指令	-
2	X24	位	高速原点复归指令	-
3	X25	位	定位启动指令	-
4	X26	位	速度·位置切换运行指令	-
5	X27	位	速度·位置切换允许指令	-
6	X28	位	速度·位置切换禁止指令	-
7	X29	位	移动量变更指令	-
8	X2A	位	高级定位控制启动指令	-
9	X40	位	位置·速度切换运行指令	-
10	X41	位	位置·速度切换允许指令	-
11	X42	位	位置·速度切换禁止指令	-
12	X43	位	速度变更指令	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

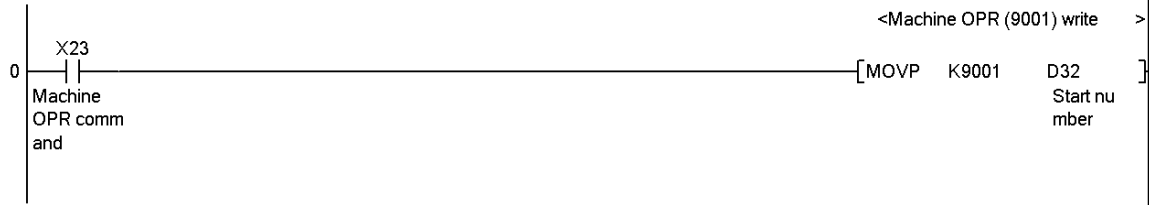
No.	软元件名	数据类型	用 途	备 注
1	X23	位	机械原点复归指令	-
2	X24	位	高速原点复归指令	-
3	X25	位	定位启动指令	-
4	X26	位	速度・位置切换运行指令	-
5	X27	位	速度・位置切换允许指令	-
6	X28	位	速度・位置切换禁止指令	-
7	X29	位	移动量变更指令	-
8	X2A	位	高级定位控制启动指令	-
9	X40	位	位置・速度切换运行指令	-
10	X41	位	位置・速度切换允许指令	-
11	X42	位	位置・速度切换禁止指令	-
12	X43	位	速度变更指令	-
13	M3	位	高速原点复归指令	-
14	M4	位	高速原点复归指令存储	-
15	M6	位	定位启动指令存储	-
16	D0	字	原点复归请求标志	抽出原点复归请求标志的 ON/OFF。
17	D1	字	速度(低位 16 位)	
18	D2	字	速度(高位 16 位)	保存移动量设置值。
19	D3	字	移动量(低位 16 位)	
20	D4	字	移动量(高位 16 位)	
21	D32	字	启动编号	保存定位启动编号。

## 版本升级履历

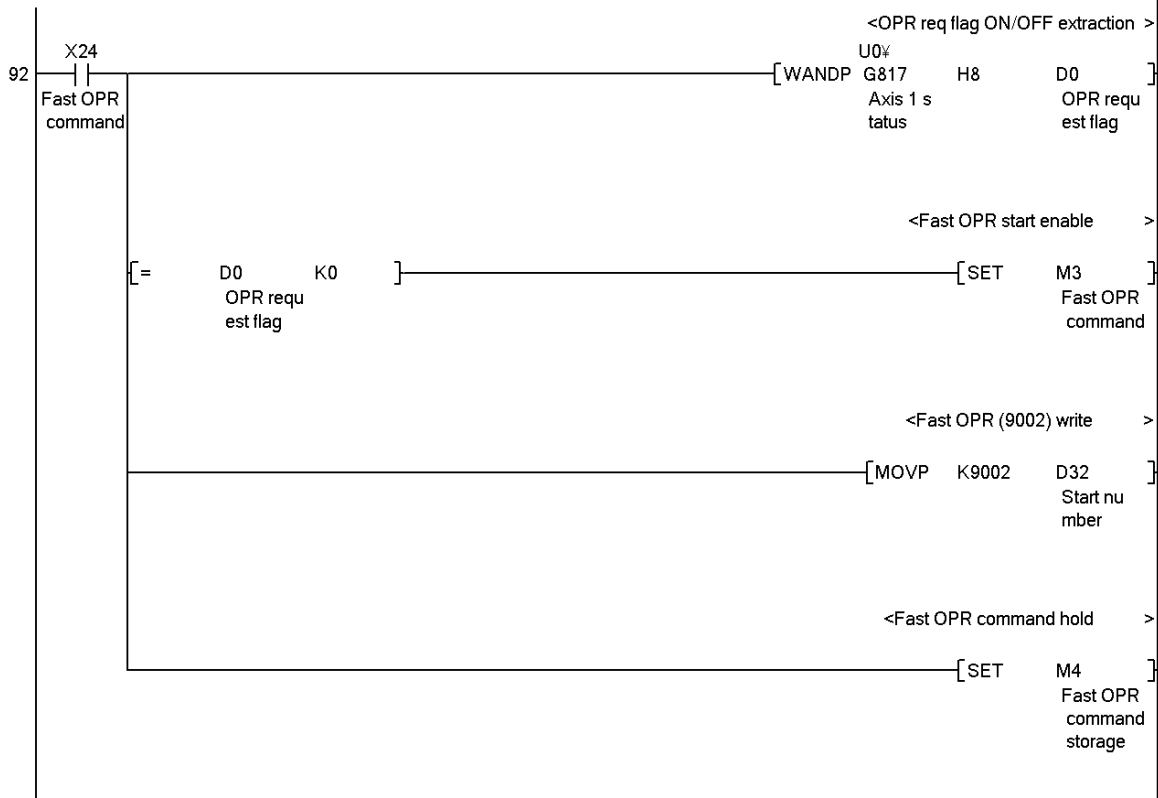
版 本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 07SetNum  
 \* Function : Positioning start No. set  
 \* Version : Ver.1.00A

\* (1) Machine OPR



\* (2) Fast OPR

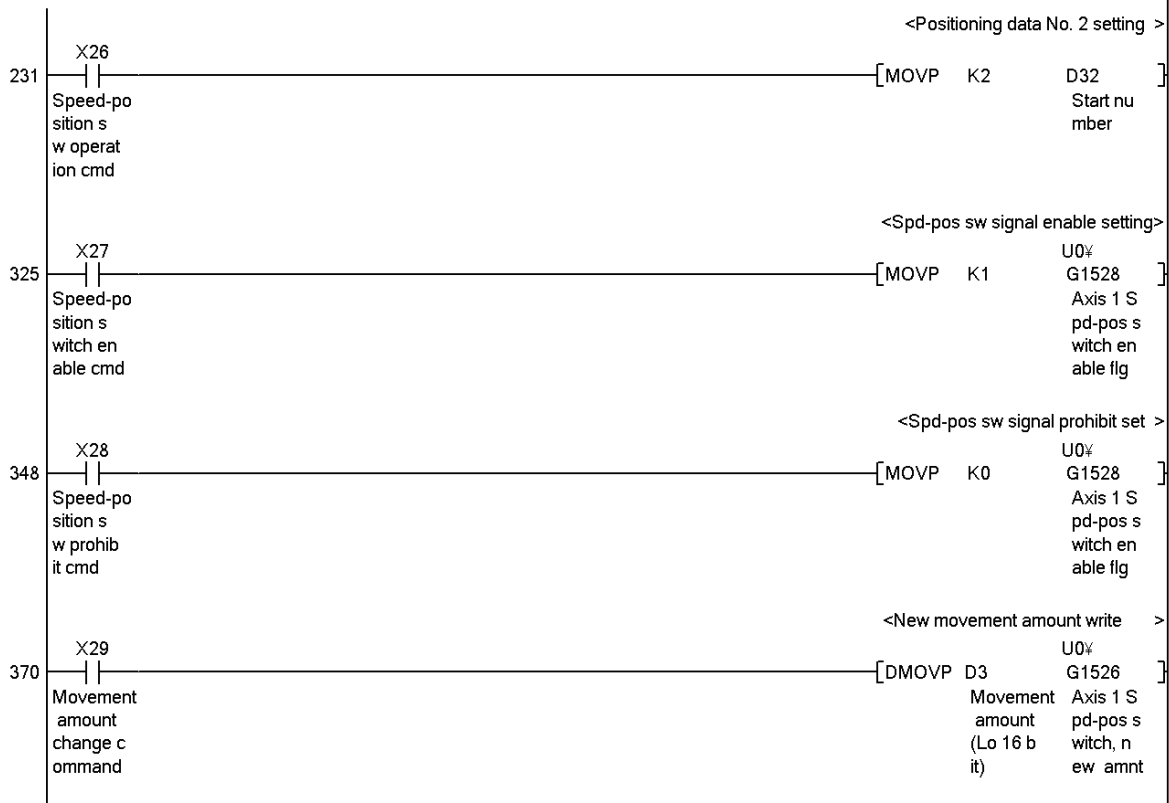


\* (3) Positioning with positioning data No. 1

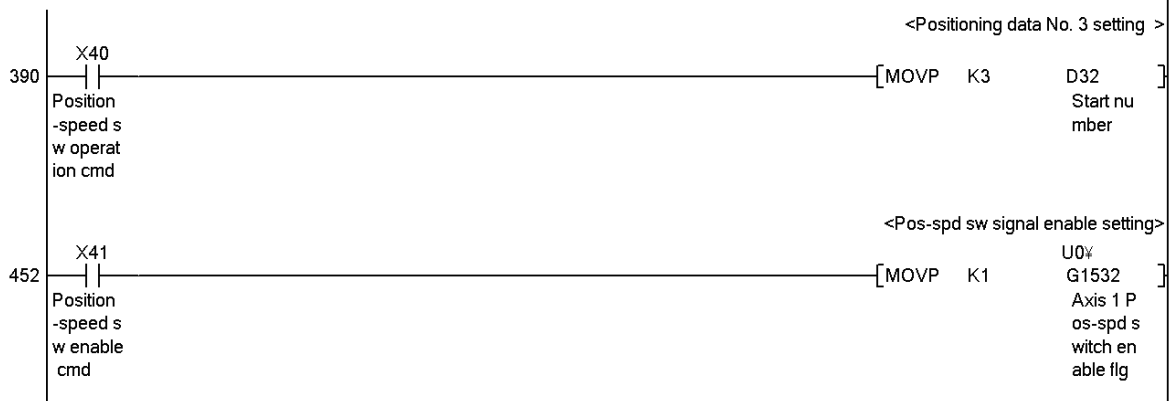


后续请参照下一页。

\*  
 \*(4) Speed-position sw operation (Positioning data No. 2)  
 \*(In the ABS mode, new movement amount write is not needed.)  
 \*

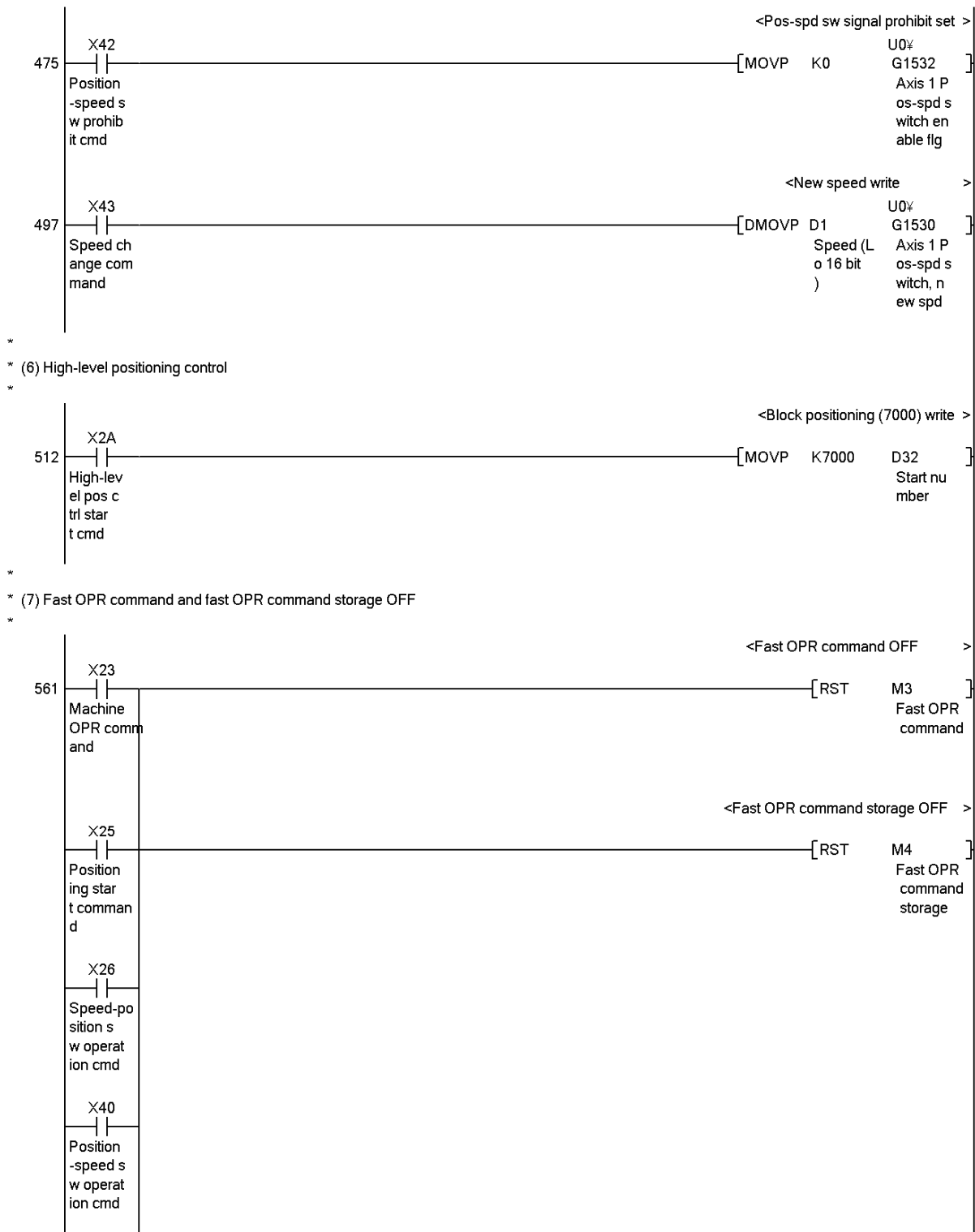


\*  
 \*(5) Position-speed switching operation (positioning data No.3)  
 \*



后续请参照下一页。





后续请参照下一页。



## 2.8 定位启动

### 功能概要

进行轴 1 的定位启动。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(08StaPOS)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X4	位	轴 1 M 代码 ON 信号	不使用 M 代码时，没有必要。
2	X8	位	轴 1 出错检测信号	-
3	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
4	X10	位	轴 1 启动结束信号	-
5	X2B	位	定位启动指令(专用指令)	-
6	X4E	位	定位启动指令(Y 启动)	-
7	Y10	位	轴 1 定位启动信号	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X4	位	轴 1 M 代码 ON 信号	不使用 M 代码时，没有必要。
2	X8	位	轴 1 出错检测信号	-
3	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
4	X10	位	轴 1 启动结束信号	-
5	X2B	位	定位启动指令(专用指令)	-
6	X4E	位	定位启动指令(Y 启动)	-
7	Y10	位	轴 1 定位启动信号	-
8	M3	位	高速原点复归指令	不进行高速原点复归时，没有必要。
9	M4	位	高速原点复归指令存储	
10	M5	位	定位启动指令脉冲	-
11	M6	位	定位启动指令存储	-
12	M7	位	JOG/微动运行中标志	不进行 JOG 运行/微动运行时，没有必要。
13	M9	位	手动脉冲发生器运行中标志	不进行手动脉冲发生器运行时，没有必要。
14	M32	位	ZP. PSTRT1 指令结束软元件	通知专用指令(PSTRT1)的结束。
15	D30	字	ZP. PSTRT1 指令用控制数据	在专用指令(PSTRT1)中使用。
16	D32	字	启动编号	设置定位数据 No. 。

## 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 08StaPOS

\* Function : Positioning start

\* Version : Ver.1.00A

\*

\* (1) When dedicated instruction (PSTRT1) is used

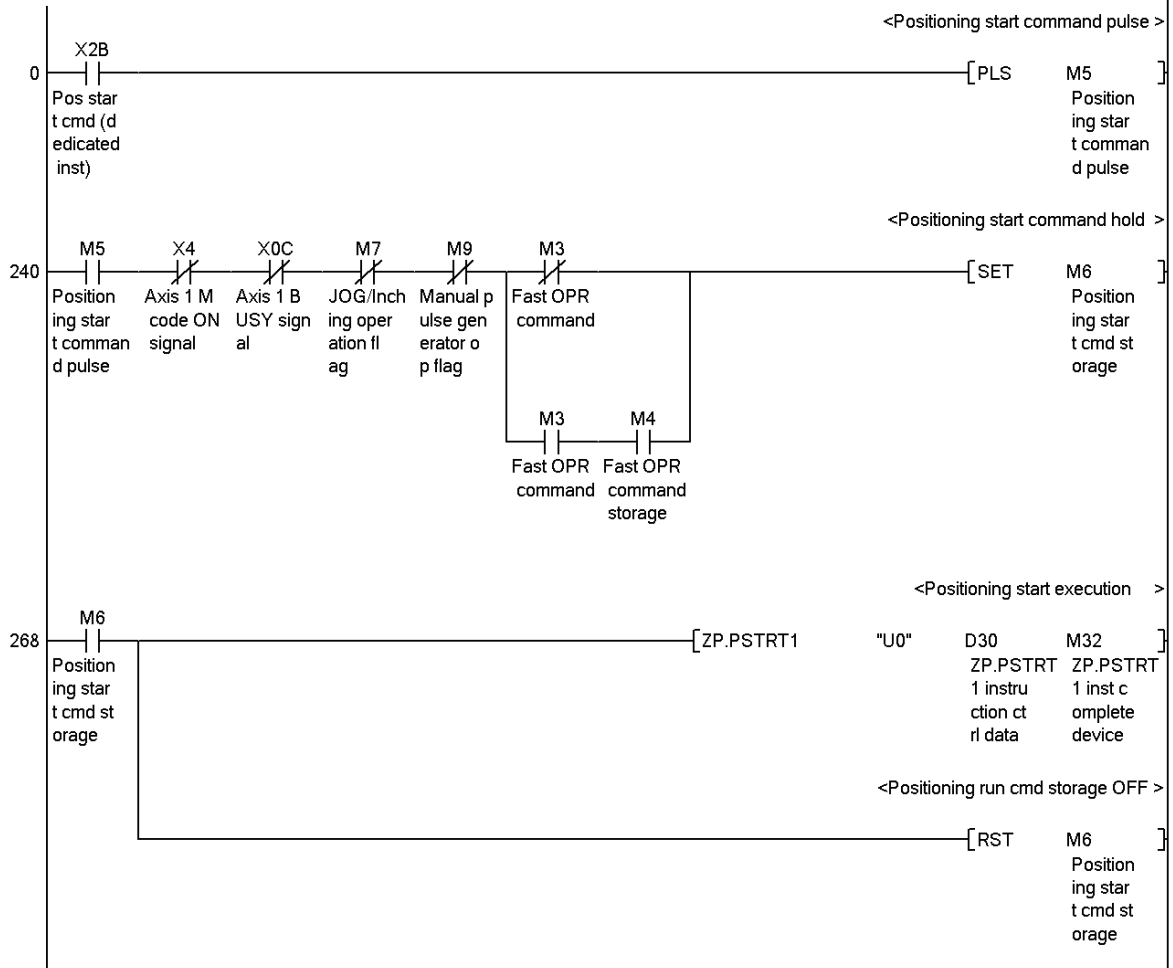
\* (When fast OPR not made, contacts of M3/M4 are not needed)

\* (When M code is not used, contact of X04 is not needed)

\* (When JOG/inching op is not done, contact of M7 not needed)

\* (When man pulse gen op not done, contact of M9 not needed)

\*



\*

\* (2) When positioning start signal (Y10) is used

\* (When fast OPR not made, contacts of M3 and M4 not needed)

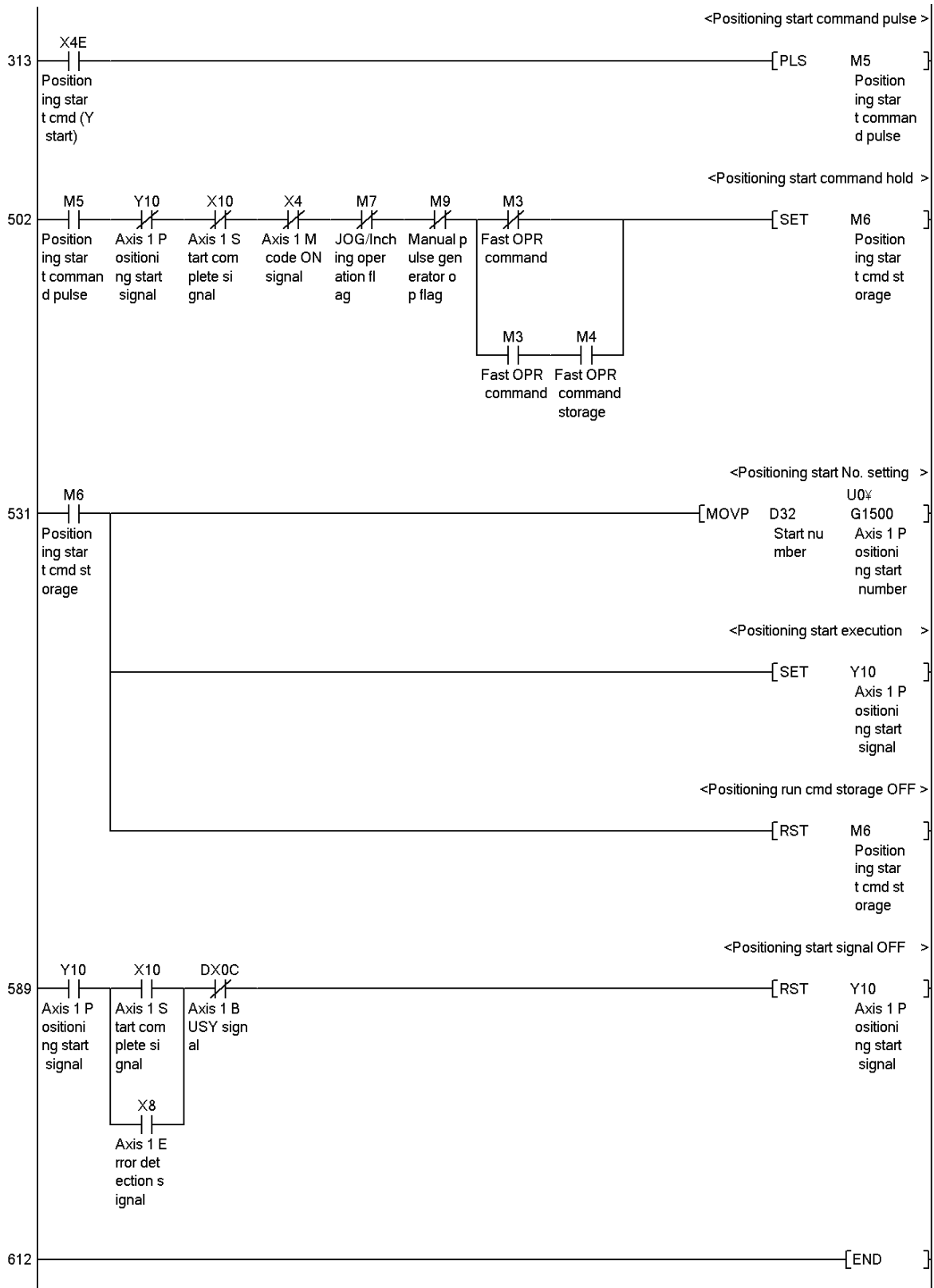
\* (When M code is not used, contact of X04 is not needed)

\* (When JOG/inching op is not done, contact of M7 not needed)

\* (When man pulse gen op not done, contact of M9 not needed)

\*

后续请参照下一页。



## 2.9 M代码OFF

### 功能概要

进行 M 代码 OFF 请求的设置。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(09MCode)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X4	位	轴 1 M 代码 ON 信号	-
2	X2C	位	M 代码 OFF 指令	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X4	位	轴 1 M 代码 ON 信号	-
2	X2C	位	M 代码 OFF 指令	-

### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

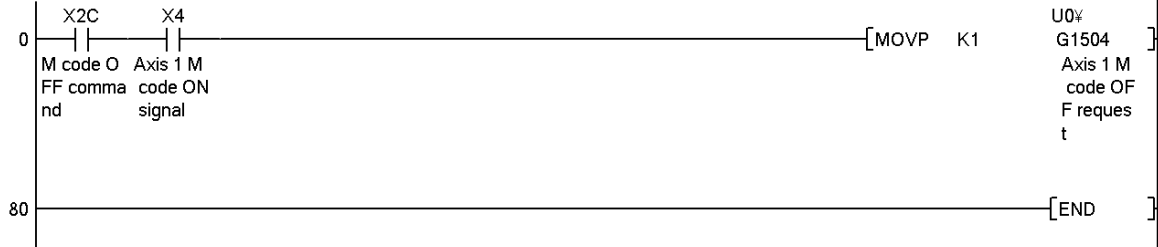
\* Sample ladder program : 09Mcode

\* Function : M code OFF

\* Version : Ver.1.00A

\*

\* (Not required when M code is not used)





## 2.10 JOG运行设置

### 功能概要

进行轴 1 的 JOG 运行设置。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(10SetJOG)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X2D	位	JOG 运行速度设置指令	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

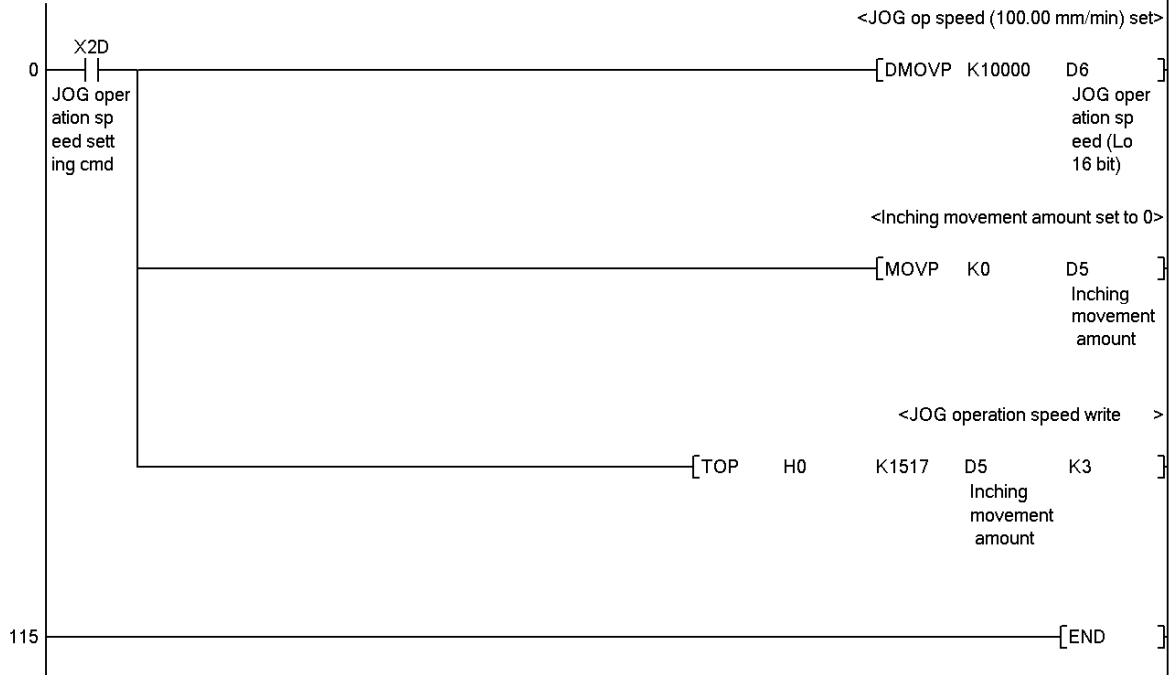
如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X2D	位	JOG 运行速度设置指令	-
2	D5	字	微动移动量	设置微动移动量。
3	D6	字	JOG 运行速度(低位 16 位)	设置 JOG 运行速度。
4	D7	字	JOG 运行速度(高位 16 位)	

### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 10SetJOG  
 \* Function : JOG operation setting  
 \* Version : Ver.1.00A



## 2.11 微动运行设置

### 功能概要

进行轴 1 的微动运行设置。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(11SetINT)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X44	位	微动移动量设置指令	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

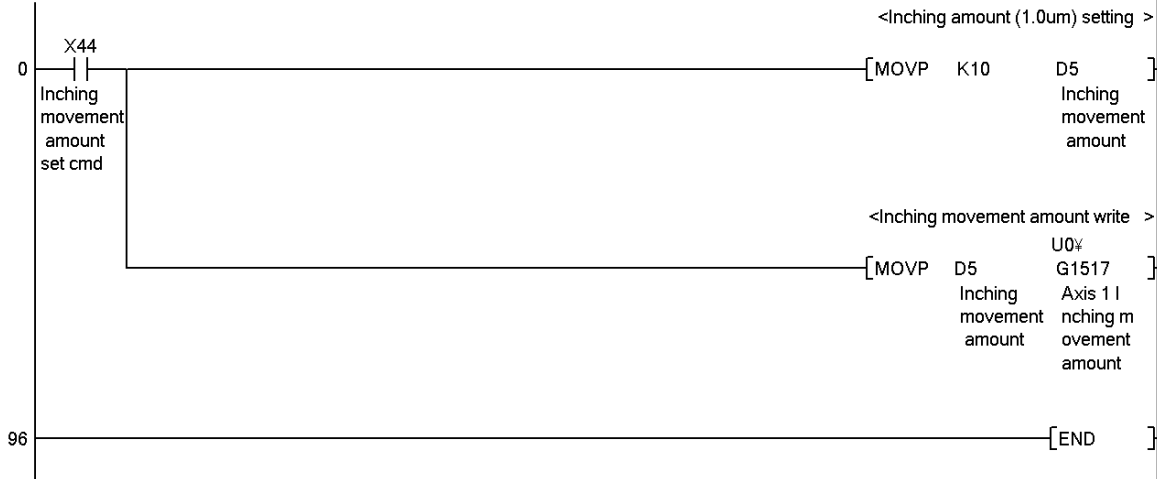
No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X44	位	微动移动量设置指令	-
2	D5	字	微动移动量	设置微动移动量。

### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

# 程序

\* Sample ladder program : 11SetINT  
\* Function : Inching operation setting  
\* Version : Ver.1.00A



## 2.12 JOG运行/微动运行执行

### 功能概要

进行轴 1 的 JOG 运行/微动运行。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(12RunJOG)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0	位	LD75 准备就绪信号	-
2	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
3	X2E	位	正转 JOG/微动指令	-
4	X2F	位	反转 JOG/微动指令	-
5	Y8	位	轴 1 正转 JOG 启动信号	执行正转 JOG 运行。
6	Y9	位	轴 1 反转 JOG 启动信号	执行反转 JOG 运行。

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

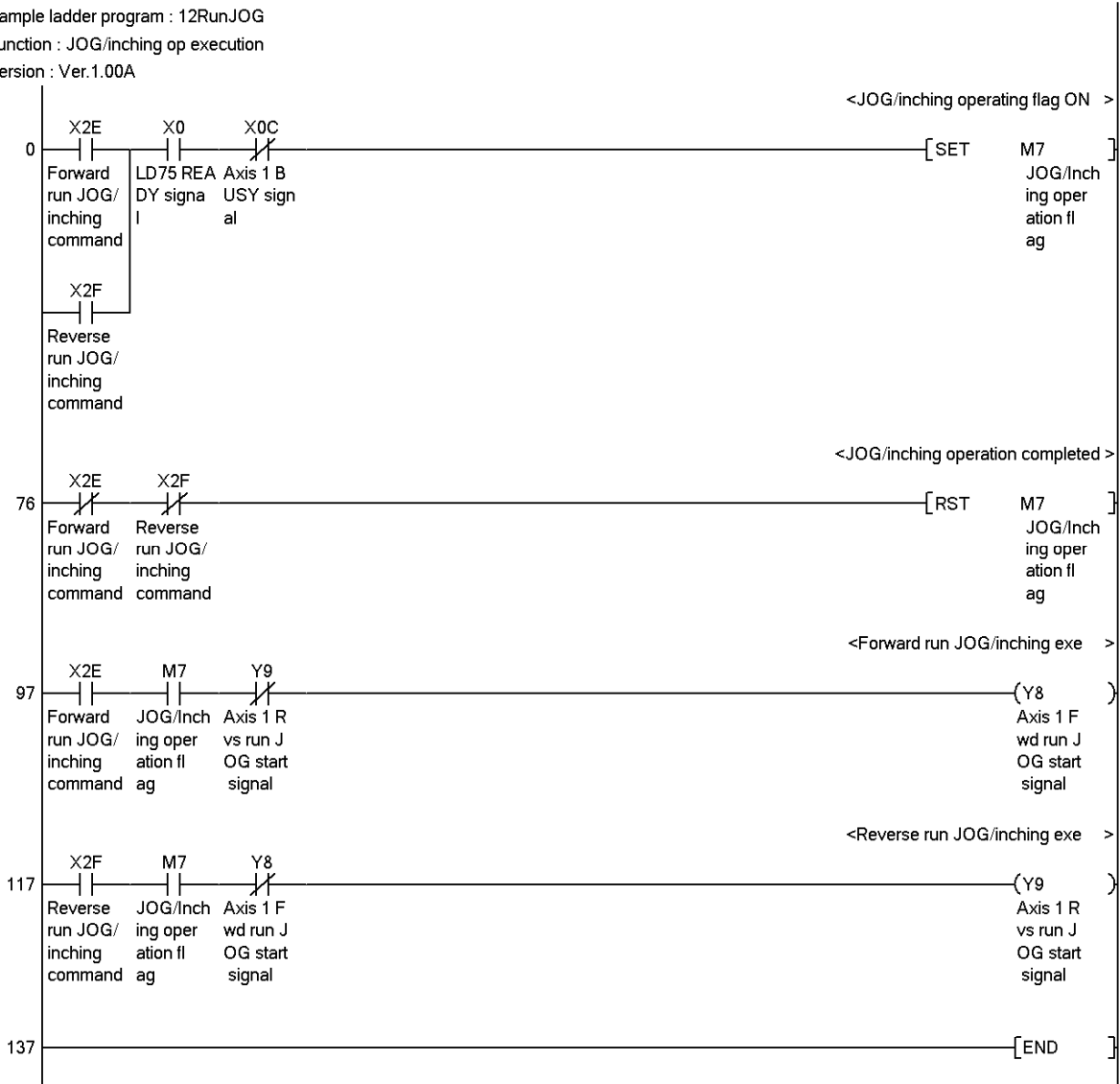
No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0	位	LD75 准备就绪信号	-
2	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
3	X2E	位	正转 JOG/微动指令	-
4	X2F	位	反转 JOG/微动指令	-
5	Y8	位	轴 1 正转 JOG 启动信号	执行正转 JOG 运行。
6	Y9	位	轴 1 反转 JOG 启动信号	执行反转 JOG 运行。
7	M7	位	JOG/微动运行中标志	-

# 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

# 程序

\* Sample ladder program : 12RunJOG  
 \* Function : JOG/inching op execution  
 \* Version : Ver.1.00A



## 2.13 手动脉冲发生器运行

### 功能概要

进行轴 1 的手动脉冲发生器运行。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(13RunMPG)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0	位	LD75 准备就绪信号	-
2	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
3	X30	位	手动脉冲发生器运行允许指令	允许手动脉冲发生器运行。
4	X31	位	手动脉冲发生器运行禁止指令	禁止手动脉冲发生器运行。

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

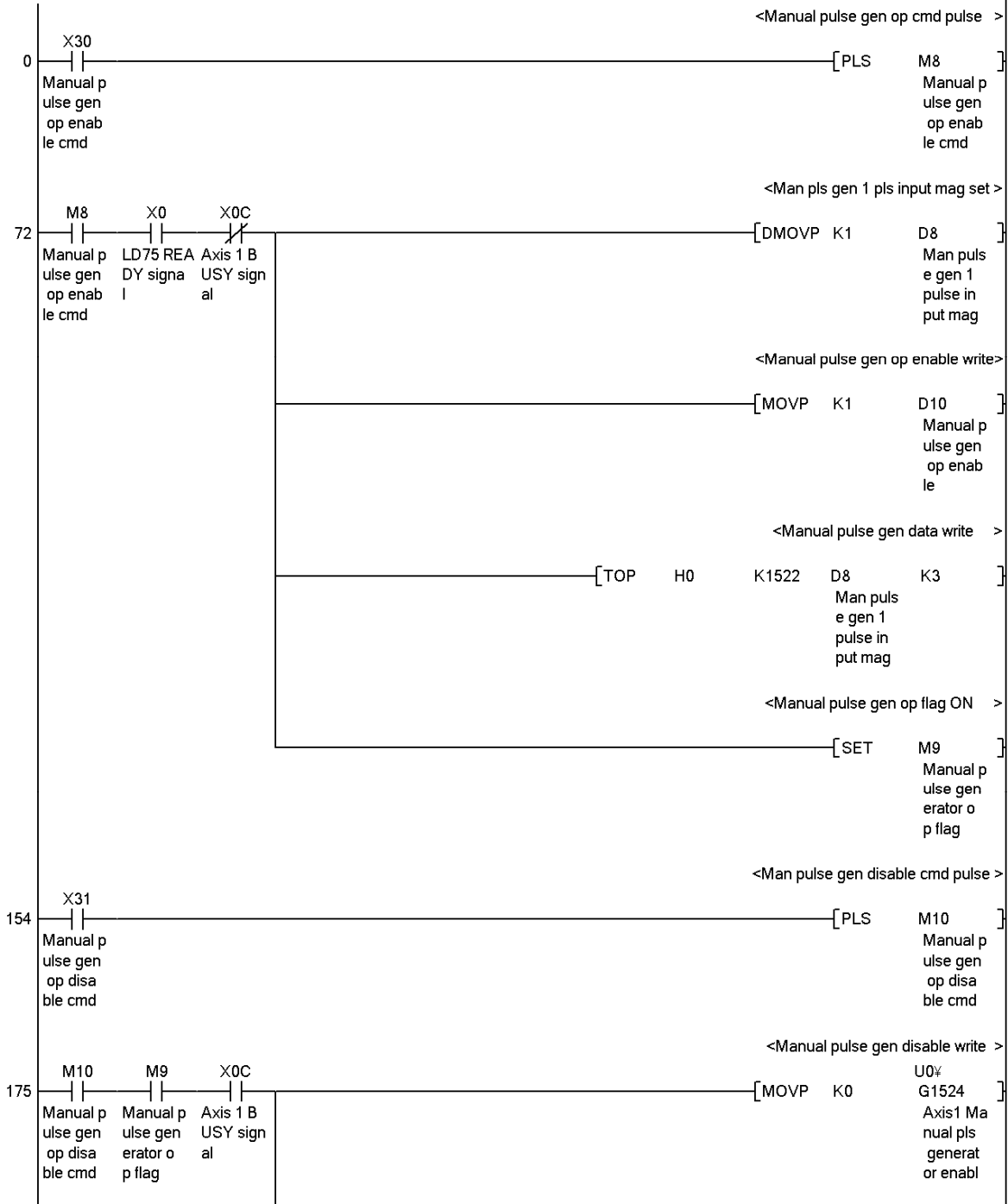
No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0	位	LD75 准备就绪信号	-
2	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
3	X30	位	手动脉冲发生器运行允许指令	允许手动脉冲发生器运行。
4	X31	位	手动脉冲发生器运行禁止指令	禁止手动脉冲发生器运行。
5	M8	位	手动脉冲发生器运行允许指令	-
6	M9	位	手动脉冲发生器运行中标志	-
7	M10	位	手动脉冲发生器运行禁止指令	-
8	D8	字	手动脉冲发生器 1 脉冲输入倍率(低位 16 位)	设置手动脉冲发生器 1 脉冲输入倍率。
9	D9	字	手动脉冲发生器 1 脉冲输入倍率(高位 16 位)	
10	D10	字	手动脉冲发生器运行允许	-

## 版本升级履历

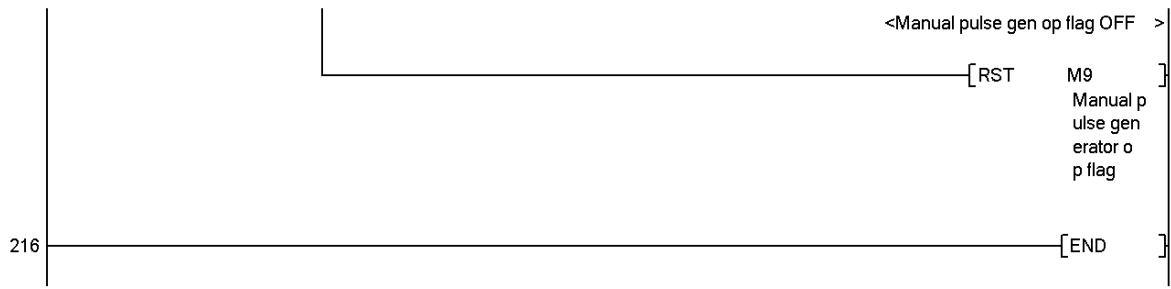
版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作



\* Sample ladder program : 13RunMPG  
 \* Function : Manual pulse gen op  
 \* Version : Ver.1.00A



后续请参照下一页。



## 2.14 速度变更

### 功能概要

进行轴 1 的速度变更。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

· LD-LD75\_NML\_V100A\_E(14ChgSpd)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X32	位	速度变更指令	执行速度变更。

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

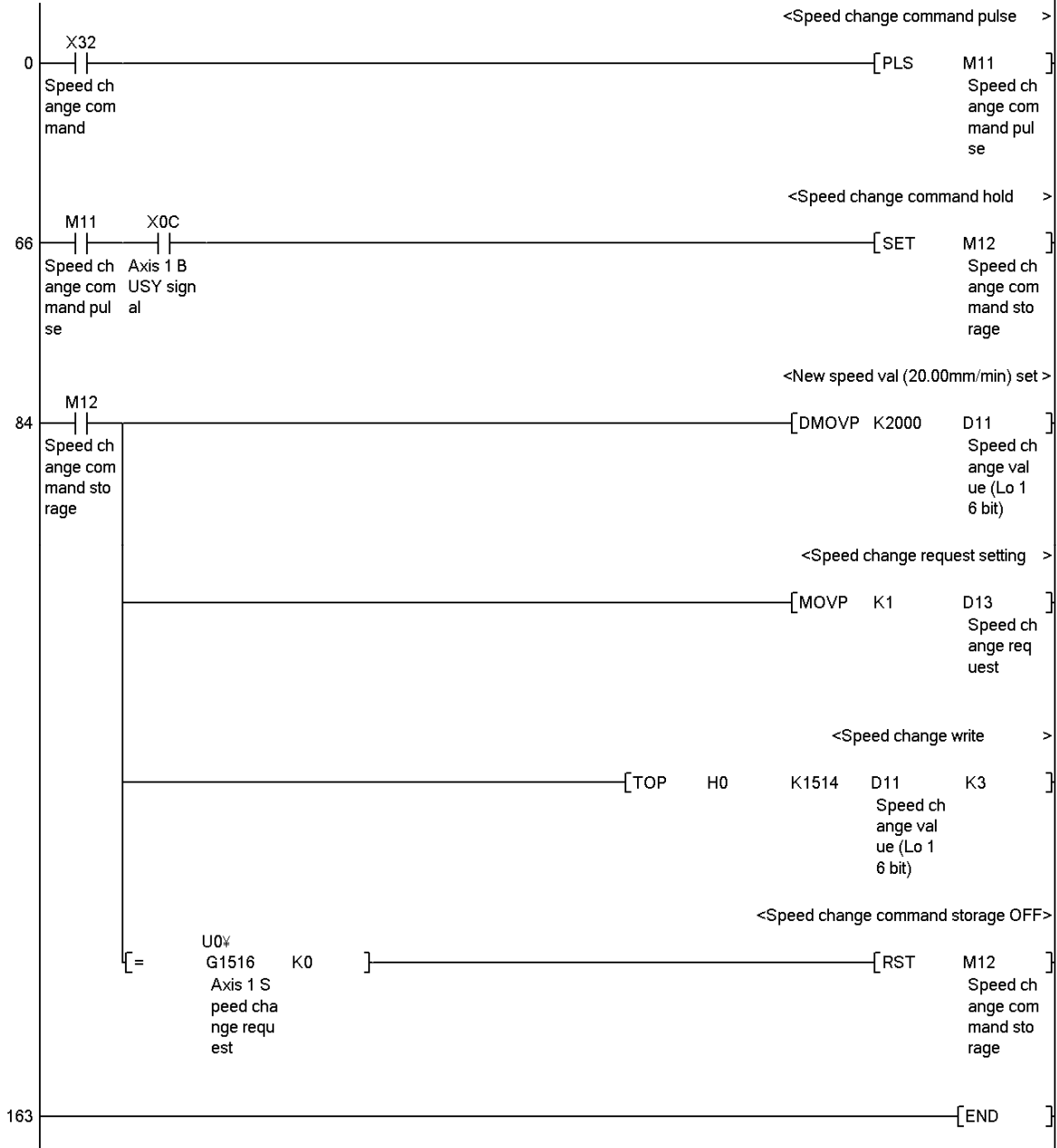
如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X32	位	速度变更指令	执行速度变更。
3	M11	位	速度变更指令脉冲	-
4	M12	位	速度变更指令存储	-
5	D11	字	速度变更值(低位 16 位)	设置速度变更设置值。
6	D12	字	速度变更值(高位 16 位)	
7	D13	字	速度变更请求	设置速度变更请求。

### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 14ChgSpd  
 \* Function : Speed change  
 \* Version : Ver.1.00A



## 2.15 手工变动

### 功能概要

进行轴 1 的手工变动值设置。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

· LD-LD75\_NML\_V100A\_E(150vrRid)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X33	位	手工变动指令	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

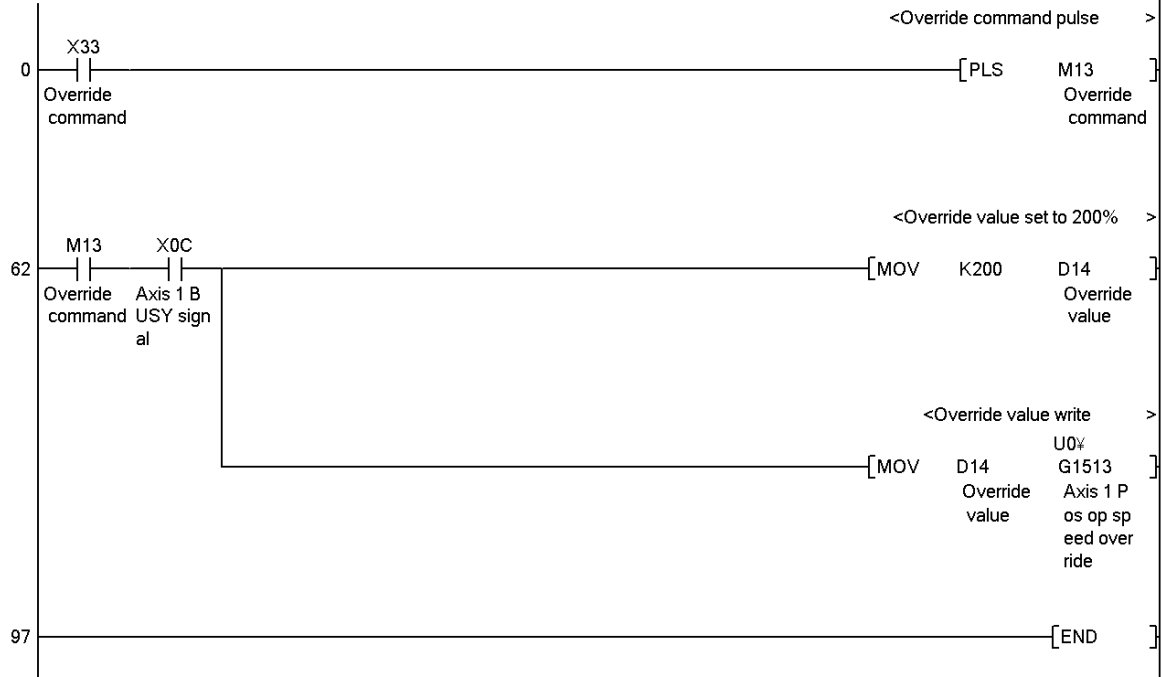
如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X33	位	手工变动指令	-
3	M13	位	手工变动指令	-
4	D14	字	手工变动值	设置手工变动值。

### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 15OvrRid  
 \* Function : Override  
 \* Version : Ver.1.00A



## 2.16 加减速时间变更

### 功能概要

进行轴 1 的加减速时间的变更。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

· LD-LD75\_NML\_V100A\_E(16ChgTim)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X34	位	加减速时间变更指令	允许变更加减速时间时进行 ON 操作。
3	X35	位	加减速时间变更禁止指令	禁止变更加减速时间时进行 ON 操作。

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

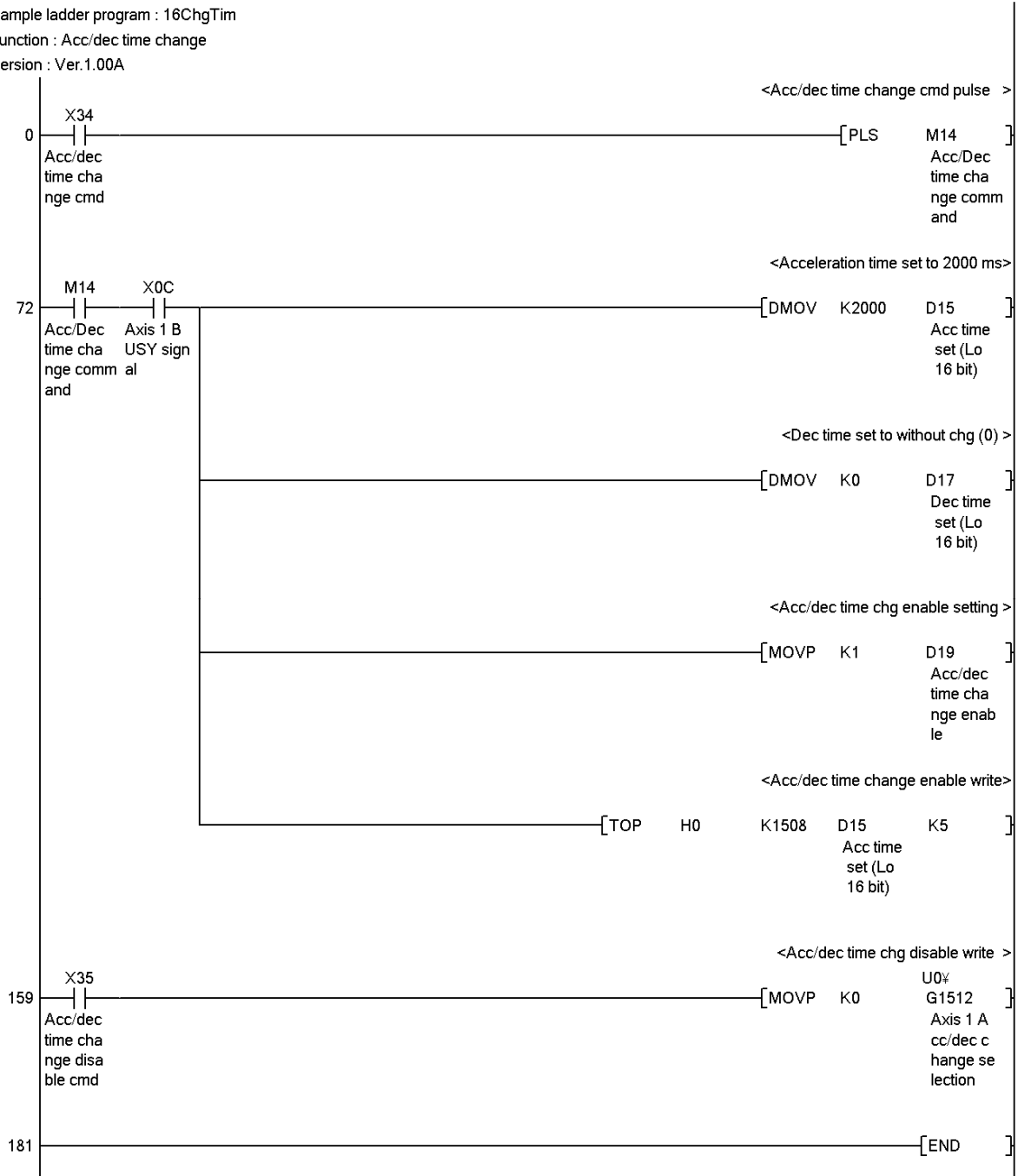
No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X34	位	加减速时间变更指令	允许变更加减速时间时进行 ON 操作。
3	X35	位	加减速时间变更禁止指令	禁止变更加减速时间时进行 ON 操作。
4	M14	位	加减速时间变更指令	-
5	D15	字	加速时间设置(低位 16 位)	设置加速时间设置值。
6	D16	字	加速时间设置(高位 16 位)	
7	D17	字	减速时间设置(低位 16 位)	设置减速时间设置值。
8	D18	字	减速时间设置(高位 16 位)	
9	D19	字	加减速时间变更允许	变更加减速时间时进行 ON 操作。

## 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

## 程序

\* Sample ladder program : 16ChgTim  
 \* Function : Acc/dec time change  
 \* Version : Ver.1.00A





## 2.17 单步运行

### 功能概要

进行轴 1 的单步运行。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(17RunStp)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X10	位	轴 1 启动结束信号	-
2	X37	位	单步运行指令	-
3	Y10	位	轴 1 定位启动信号	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

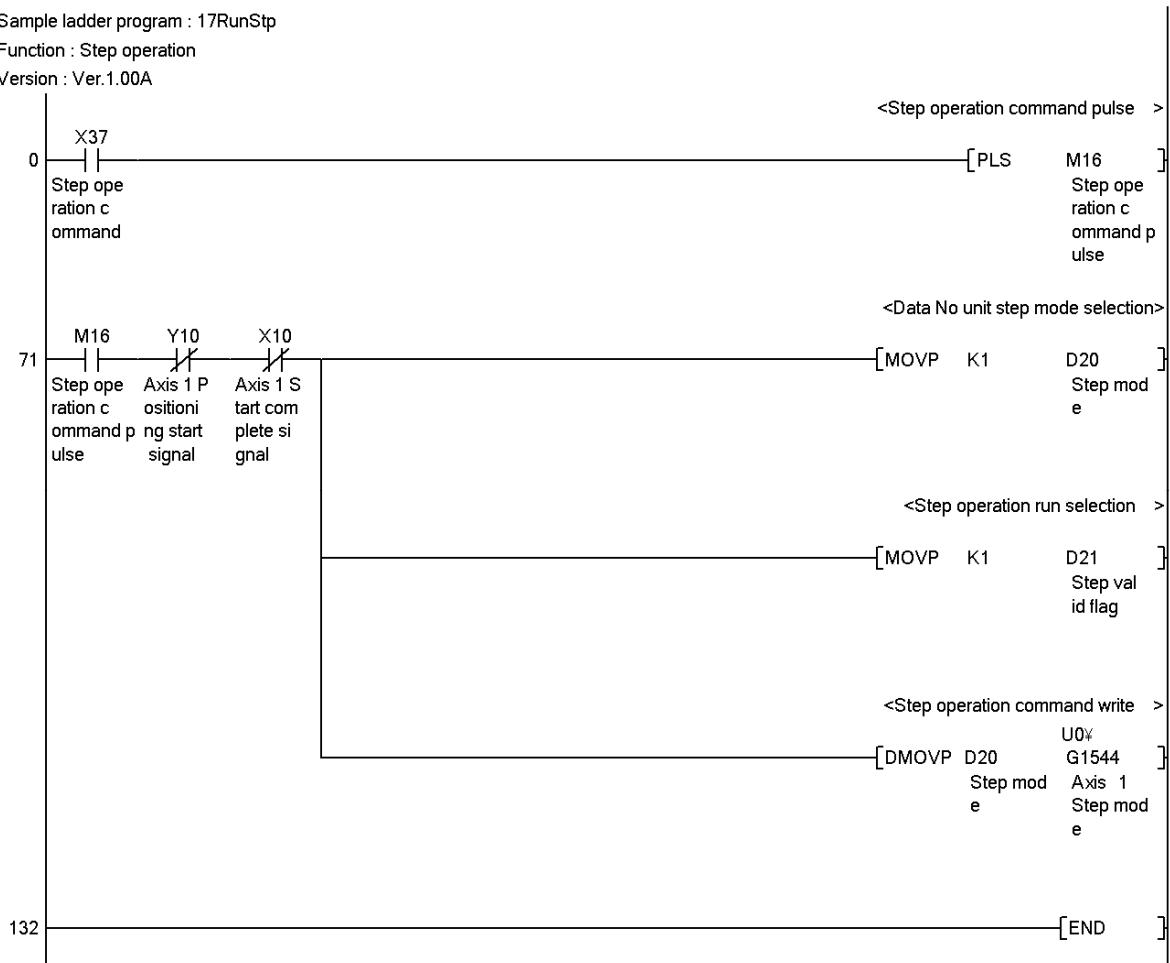
如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X10	位	轴 1 启动结束信号	-
2	X37	位	单步运行指令	-
3	Y10	位	轴 1 定位启动信号	-
4	M16	位	单步运行指令脉冲	-
5	D20	字	单步模式	设置单步模式设置值。
6	D21	字	单步有效标志	设置单步有效标志。

### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 17RunStp  
 \* Function : Step operation  
 \* Version : Ver.1.00A



## 2.18 跳跃

### 功能概要

进行跳跃运行。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(18RunSkp)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X38	位	跳跃指令	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X38	位	跳跃指令	-
3	M17	位	跳跃指令脉冲	-
4	M18	位	跳跃指令存储	-

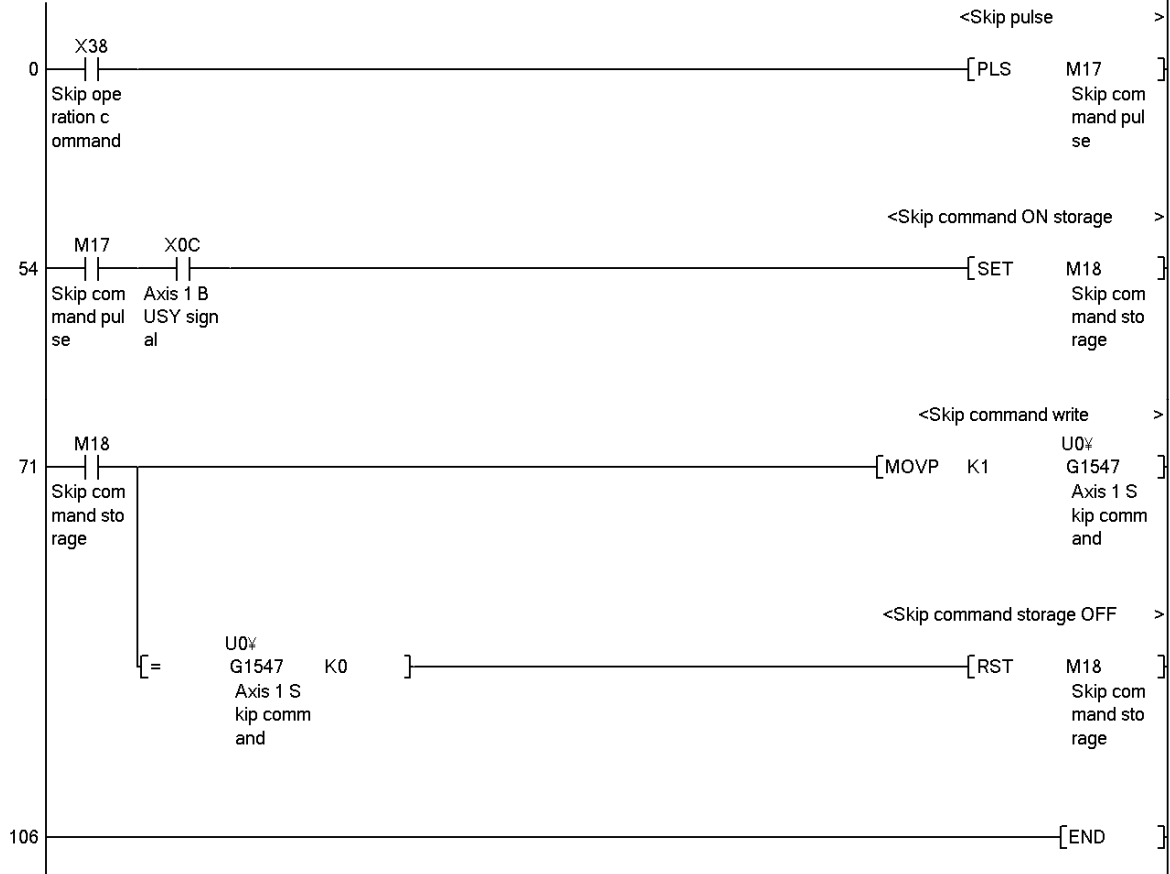
### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 18RunSkp

\* Function : Skip

\* Version : Ver.1.00A



## 2.19 示教

### 功能概要

执行示教。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(19Teach)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X39	位	示教指令	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X39	位	示教指令	-
3	M19	位	示教指令脉冲	-
4	M20	位	示教指令存储	-
5	M34	位	ZP. TEACH1 指令结束软元件	TEACH1 指令正常结束后成为 ON 状态。
6	M35	位	ZP. TEACH1 指令异常结束软元件	TEACH1 指令异常终止后成为 ON 状态。
7	D33	字	ZP. TEACH1 指令用控制数据	在专用指令(TEACH1)中使用。
8	D35	字	示教数据	设置示教数据的写入位置。
9	D36	字	定位数据 No.	设置写入示教数据的定位数据 No. 。

## 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 19Teach

\* Function : Teaching

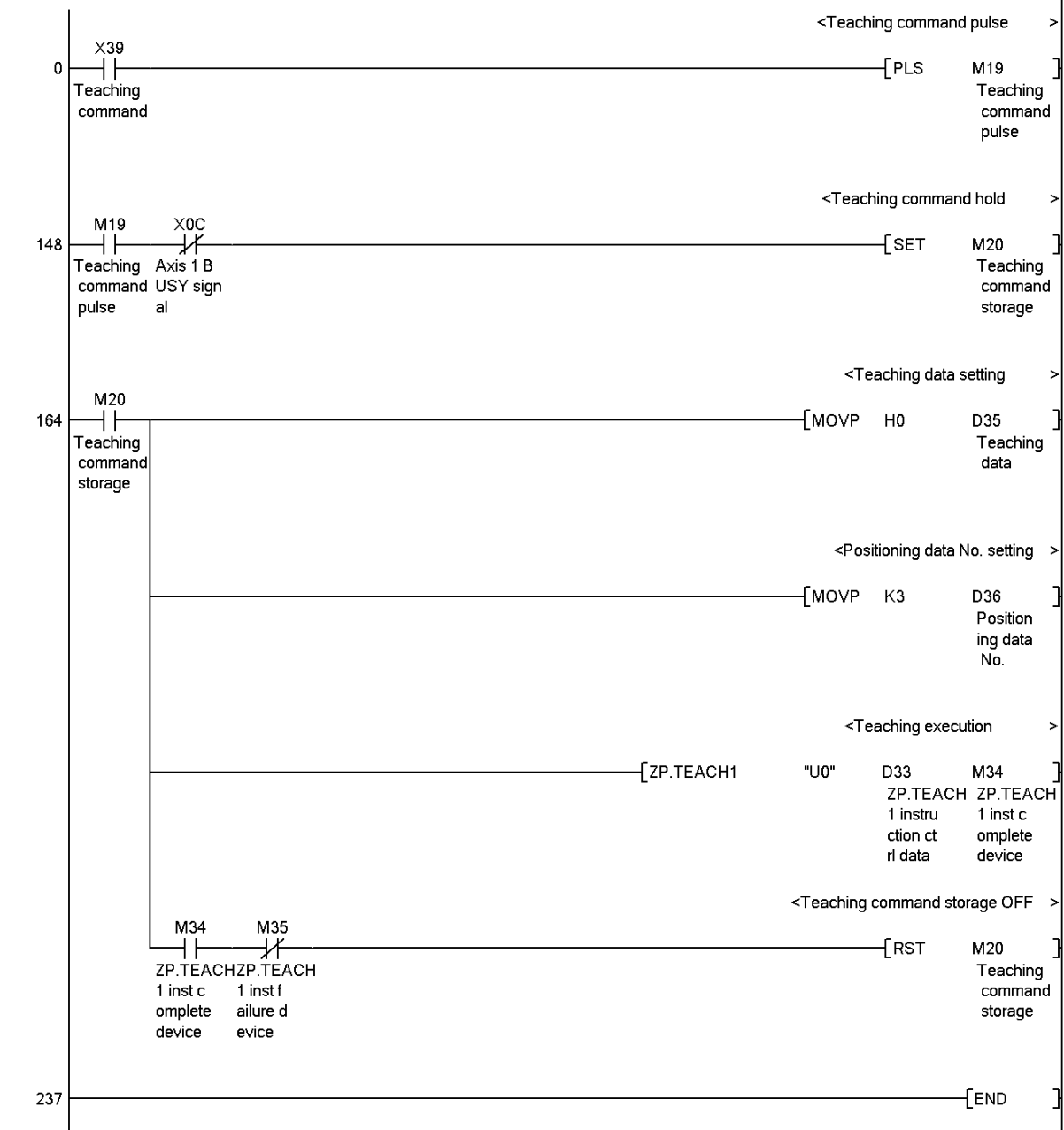
\* Version : Ver.1.00A

\*

\* -----

\* Positioned manually to target position

\*



## 2.20 连续运行中断

### 功能概要

进行轴 1 的连续运行中断请求。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(20StpCon)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X3A	位	连续运行中断指令	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

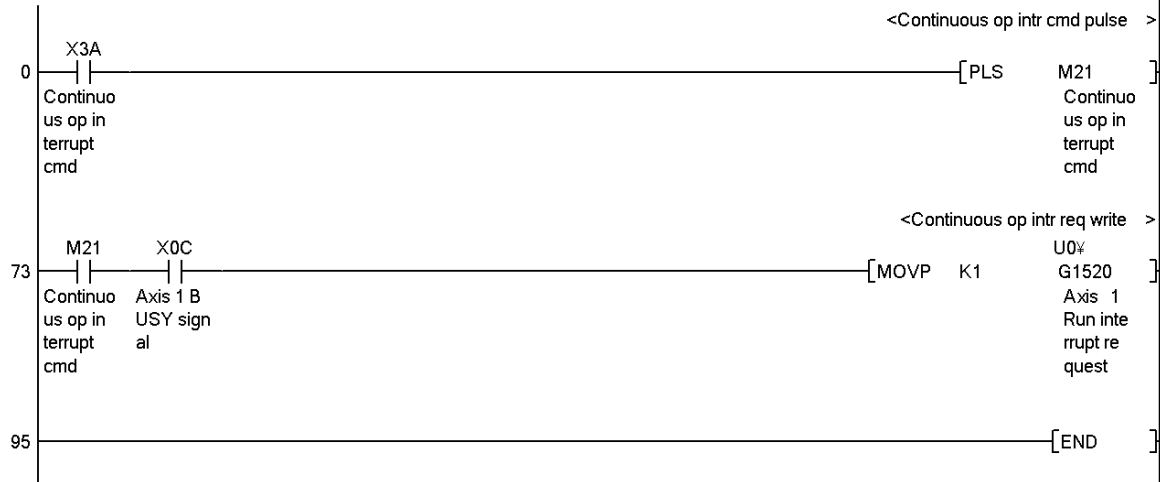
No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X3A	位	连续运行中断指令	-
3	M21	位	连续运行中断指令	-

### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作



\* Sample ladder program : 20StpCon  
 \* Function : Continuous op interrupt  
 \* Version : Ver.1.00A



## 2.21 目标位置变更

### 功能概要

进行轴 1 的目标位置变更。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(21ChgPOS)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X45	位	目标位置变更指令	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

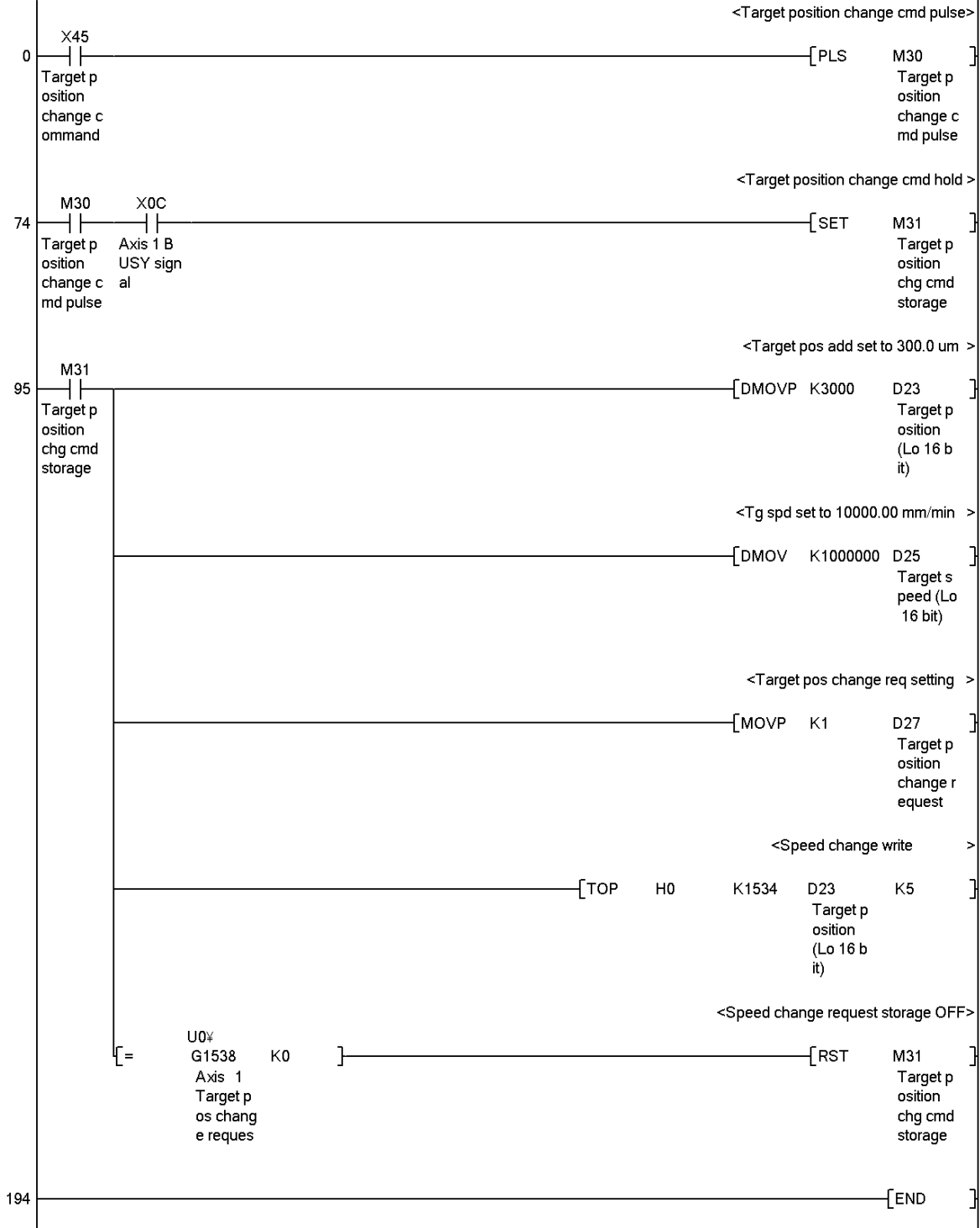
如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X45	位	目标位置变更指令	-
3	M30	位	目标位置变更指令脉冲	-
4	M31	位	目标位置变更指令存储	-
5	D23	字	目标位置(低位 16 位)	保存目标位置设置值。
6	D24	字	目标位置(高位 16 位)	
7	D25	字	目标速度(低位 16 位)	保存目标速度设置值。
8	D26	字	目标速度(高位 16 位)	
9	D27	字	目标位置变更请求	设置目标位置变更请求。

## 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 21ChgPOS  
 \* Function : Target position change  
 \* Version : Ver.1.00A



## 2.22 绝对位置恢复

### 功能概要

进行轴 1 的绝对位置恢复处理。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(22Abrst)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0	位	LD75 准备就绪信号	-
2	X47	位	ABS 数据 bit0	-
3	X48	位	ABS 数据 bit1	-
4	X49	位	发送数据准备就绪标志	-
5	Y50	位	伺服系统 ON 信号	输出到伺服中。

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

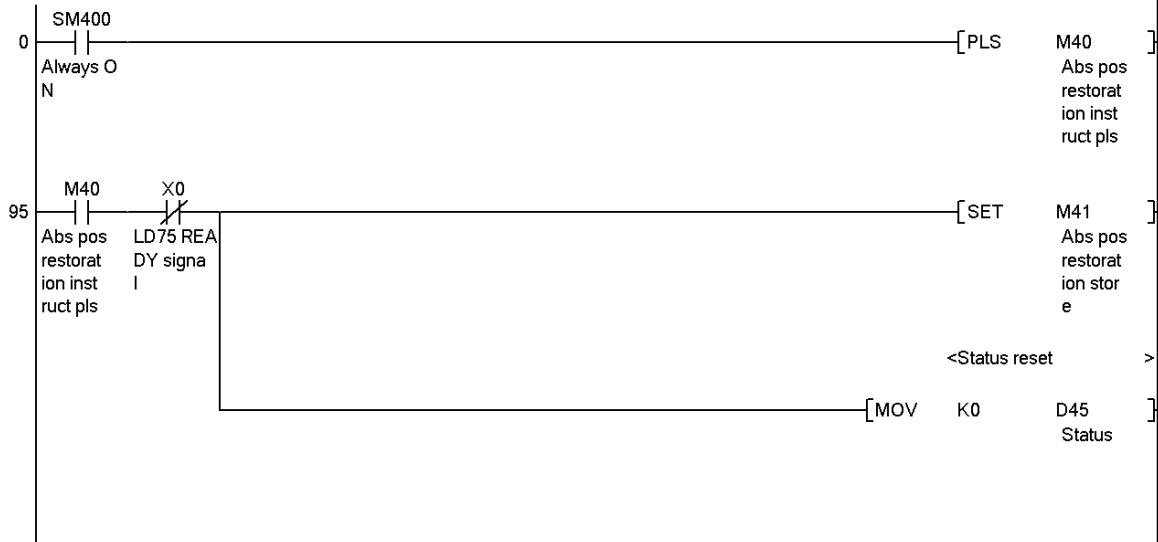
No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	SM400	位	绝对位置恢复指令的接收触发	常 ON
2	X0	位	LD75 准备就绪信号	-
3	X47	位	ABS 数据 bit0	-
4	X48	位	ABS 数据 bit1	-
5	X49	位	发送数据准备就绪标志	-
6	Y50	位	伺服系统 ON 信号	输出到伺服中。
7	M40	位	绝对位置恢复指令脉冲	-
8	M41	位	绝对位置恢复存储	-
9	M42	位	Z. ABRST1 指令结束软元件	-
10	M43	位	Z. ABRST1 指令异常结束软元件	-
11	D41	字	Z. ABRST1 用控制数据	在专用指令 (ABRST1) 中使用。
12	D42	字	结束状态	-
13	D43	字	从伺服系统接收的信号	从伺服接收。
14	D44	字	向伺服系统发送的信号	向伺服发送。
15	D45	字	状态	保存状态。
16	D49	字	出错代码	保存出错代码。

## 版本升级履历

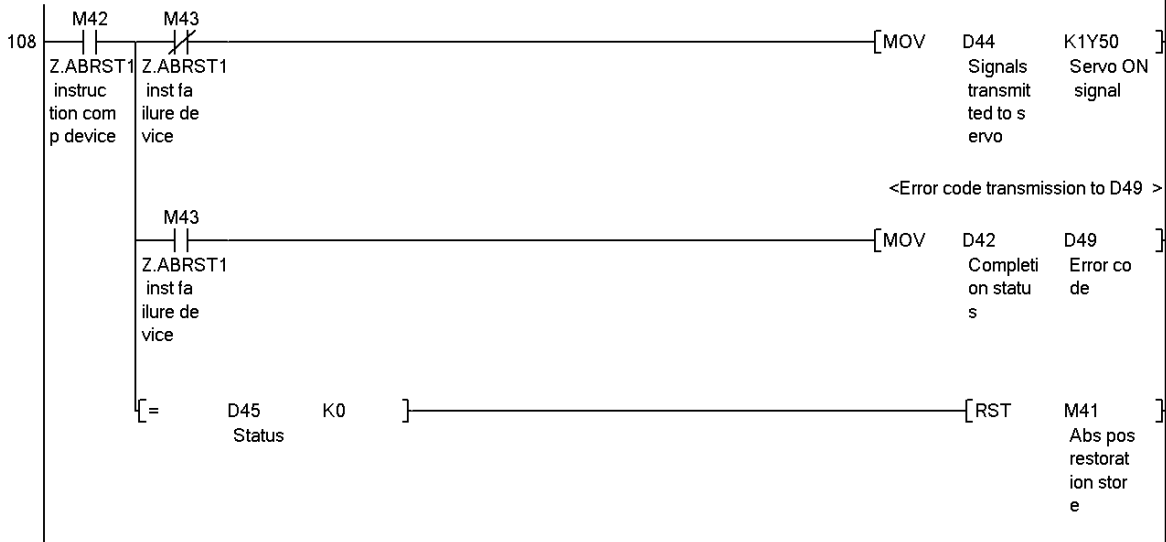
版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 22Abrst  
 \* Function : Absolute position restore  
 \* Version : Ver.1.00A

\* (1) Absolute position restoration command acceptance

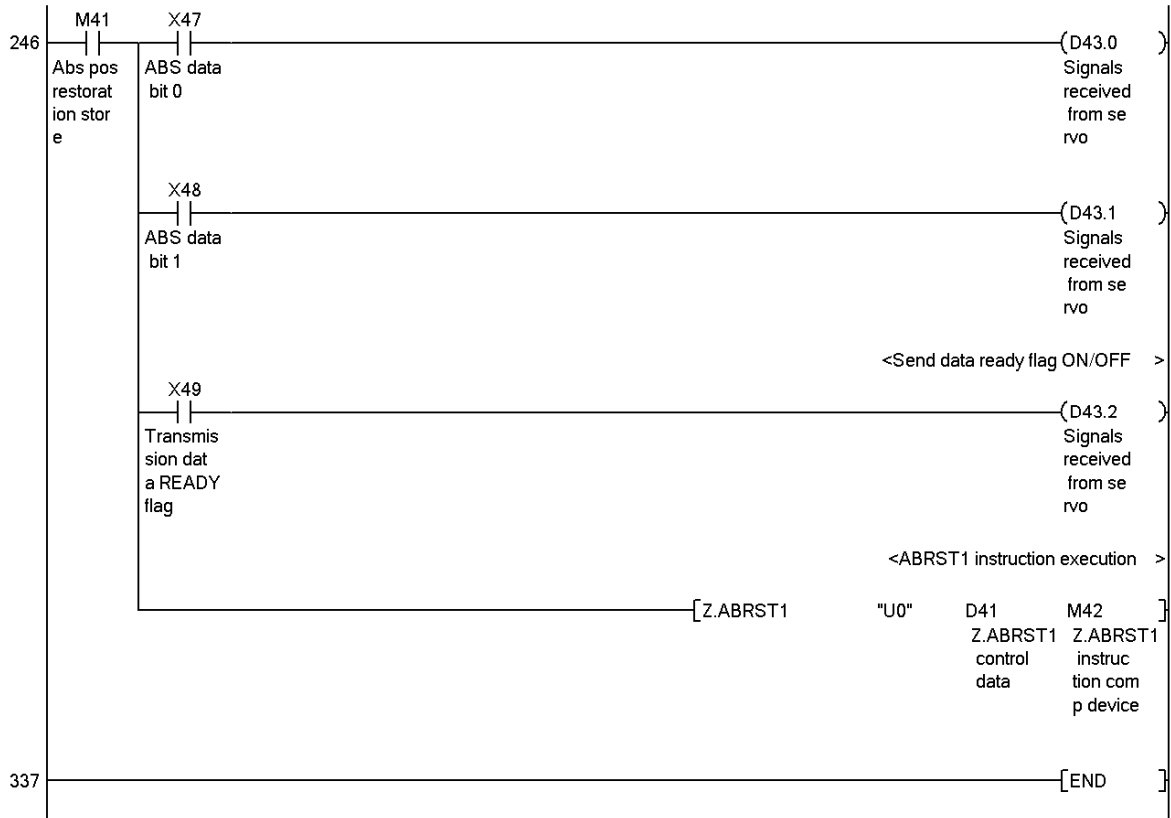


\* (2) Set send data to servo-amp, confirm abs pos restore comp  
 \* ABRST1 inst completed when M42 is ON and M43 is OFF  
 \* Absolute position data restore completed when status = 0



\* (3) ABS data setting and ABRST1 instruction execution

后续请参照下一页。





## 2.23 重启动

### 功能概要

进行轴 1 的重启动。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(23Restat)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X10	位	轴 1 启动结束信号	-
2	X14	位	轴 1 定位结束信号	-
3	X3B	位	重启动指令	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

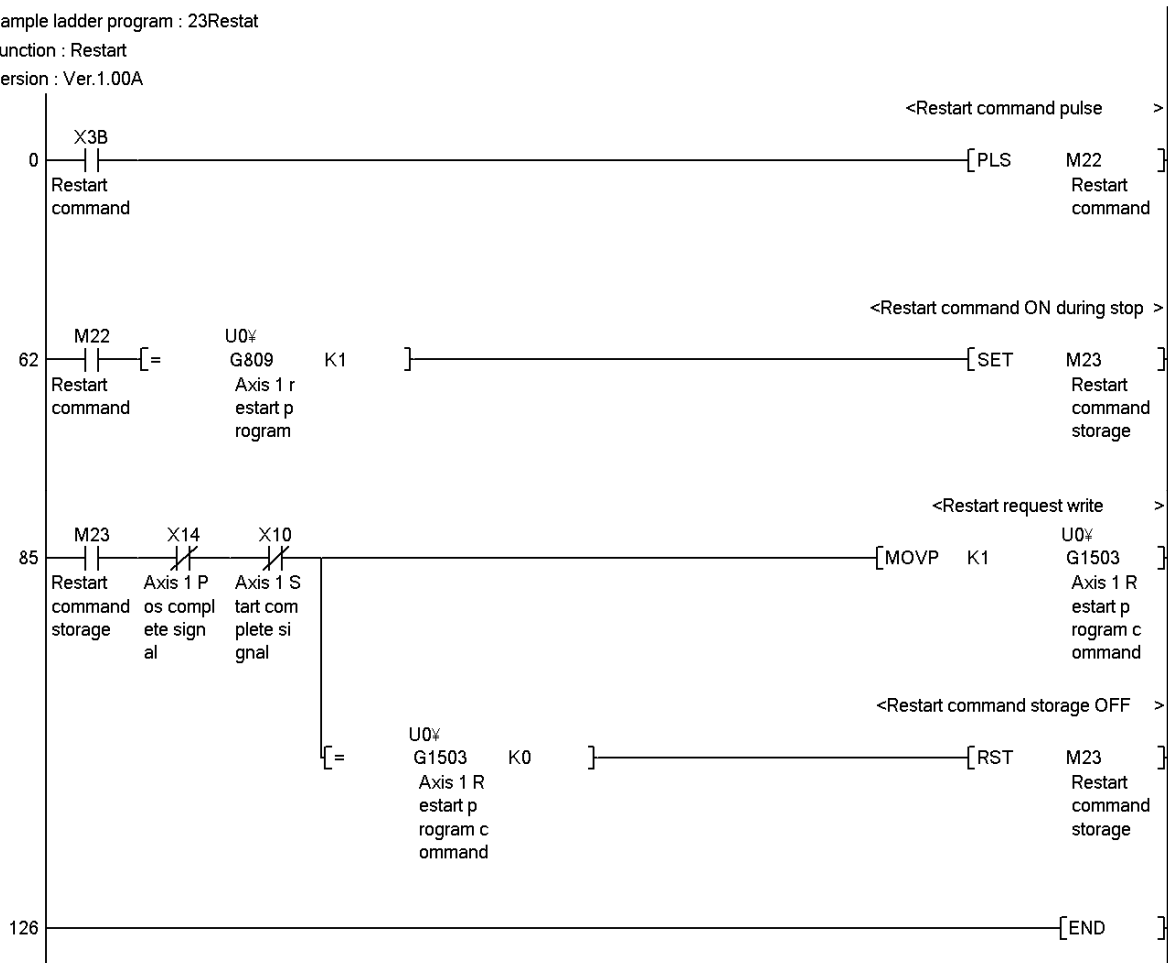
如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X10	位	轴 1 启动结束信号	-
2	X14	位	轴 1 定位结束信号	-
3	X3B	位	重启动指令	-
4	M22	位	重启动指令	-
5	M23	位	重启动指令存储	-

### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 23Restat  
 \* Function : Restart  
 \* Version : Ver.1.00A



## 2.24 参数初始化

### 功能概要

进行参数初始化。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(24IniPRM)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X0D	位	轴 2 BUSY 信号	-
3	X0E	位	轴 3 BUSY 信号	-
4	X0F	位	轴 4 BUSY 信号	-
5	X3C	位	参数初始化指令	-
6	Y0	位	可编程控制器就绪信号	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

## 使用软元件

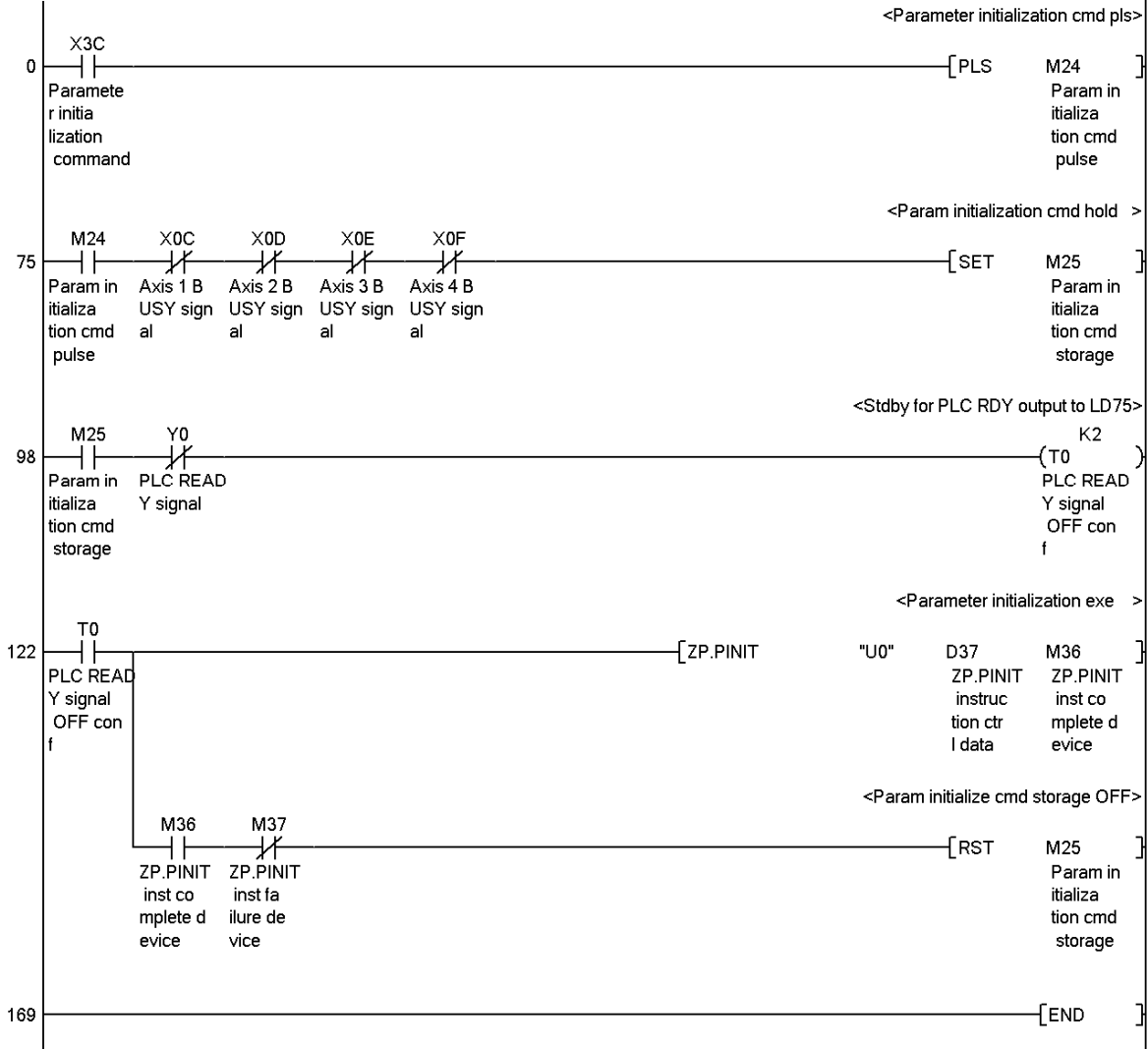
如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X0D	位	轴 2 BUSY 信号	-
3	X0E	位	轴 3 BUSY 信号	-
4	X0F	位	轴 4 BUSY 信号	-
5	X3C	位	参数初始化指令	-
6	Y0	位	可编程控制器就绪信号	-
7	M24	位	参数初始化指令脉冲	-
8	M25	位	参数初始化指令存储	-
9	M36	位	ZP. PINIT 指令结束软元件	PINIT 指令正常结束后成为 ON 状态。
10	M37	位	ZP. PINIT 指令异常结束软元件	PINIT 指令异常终了后成为 ON 状态。
11	D37	字	ZP. PINIT 指令用控制数据	在专用指令 (PINIT) 中使用。
12	T0	位	可编程控制器就绪信号 OFF 确认	-

## 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 24IniPRM  
 \* Function : Parameter initialization  
 \* Version : Ver.1.00A



## 2.25 快闪ROM写入

### 功能概要

进行向快闪 ROM 的写入操作。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(25WrtROM)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X0D	位	轴 2 BUSY 信号	-
3	X0E	位	轴 3 BUSY 信号	-
4	X0F	位	轴 4 BUSY 信号	-
5	X3D	位	快闪 ROM 写入指令	-
6	Y0	位	可编程控制器就绪信号	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X0D	位	轴 2 BUSY 信号	-
3	X0E	位	轴 3 BUSY 信号	-
4	X0F	位	轴 4 BUSY 信号	-
5	X3D	位	快闪 ROM 写入指令	-
6	Y0	位	可编程控制器就绪信号	-
7	M26	位	快闪 ROM 写入指令脉冲	-
8	M27	位	快闪 ROM 写入指令存储	-
9	M38	位	ZP. PFWRT 指令结束软元件	PFWRT 指令正常结束后成为 ON 状态。
10	M39	位	ZP. PFWRT 指令异常结束软元件	PFWRT 指令异常终了后成为 ON 状态。
11	D39	字	ZP. PFWRT 指令用控制数据	在专用指令 (PFWRT) 中使用。
12	T1	位	可编程控制器就绪信号 OFF 确认	-

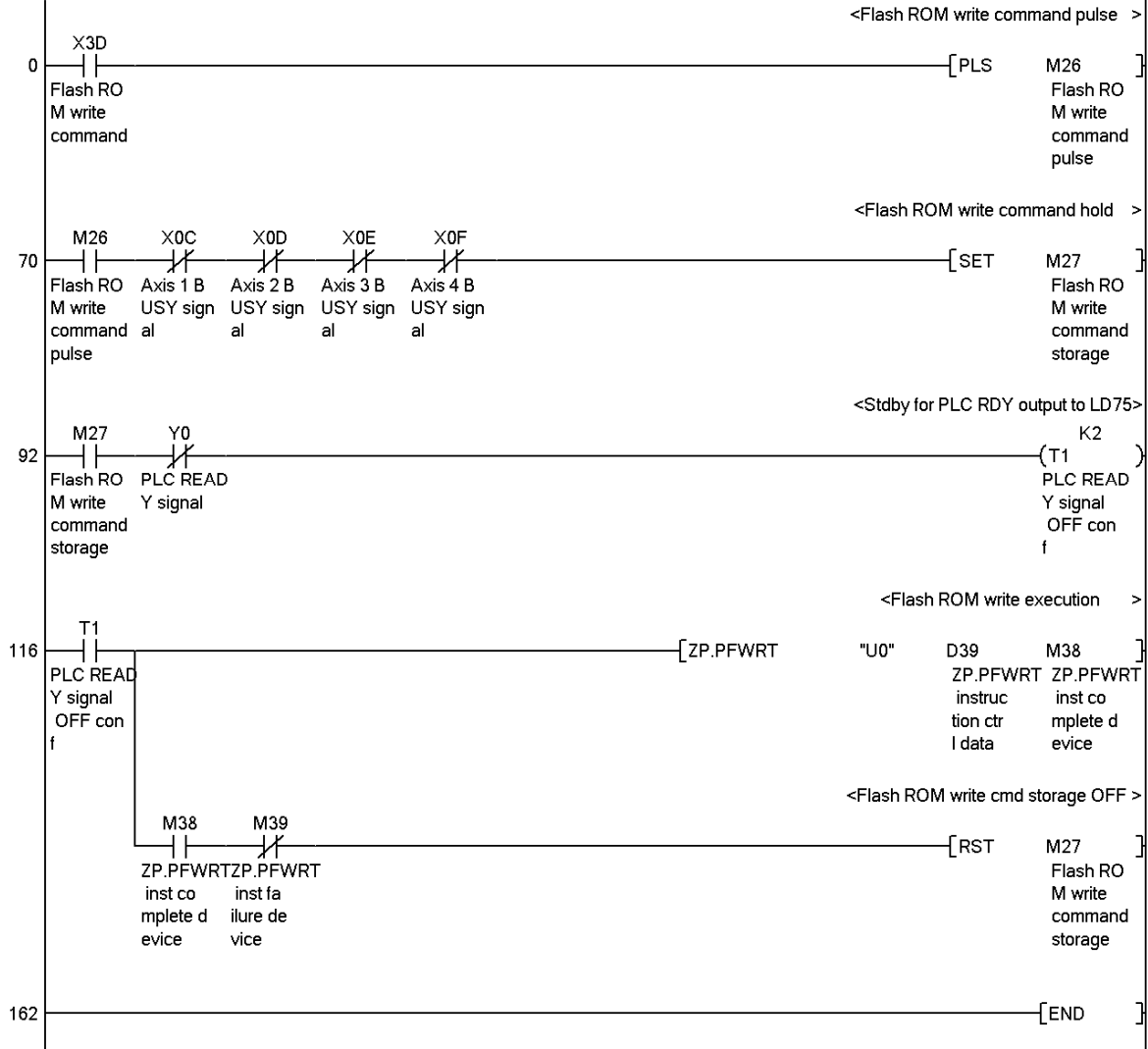
## 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 25WrtROM

\* Function : Flash ROM write

\* Version : Ver.1.00A





## 2.26 出错复位

### 功能概要

进行轴 1 的出错代码读取和出错复位。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(26RstErr)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X8	位	轴 1 出错检测信号	-
2	X3E	位	出错复位指令	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

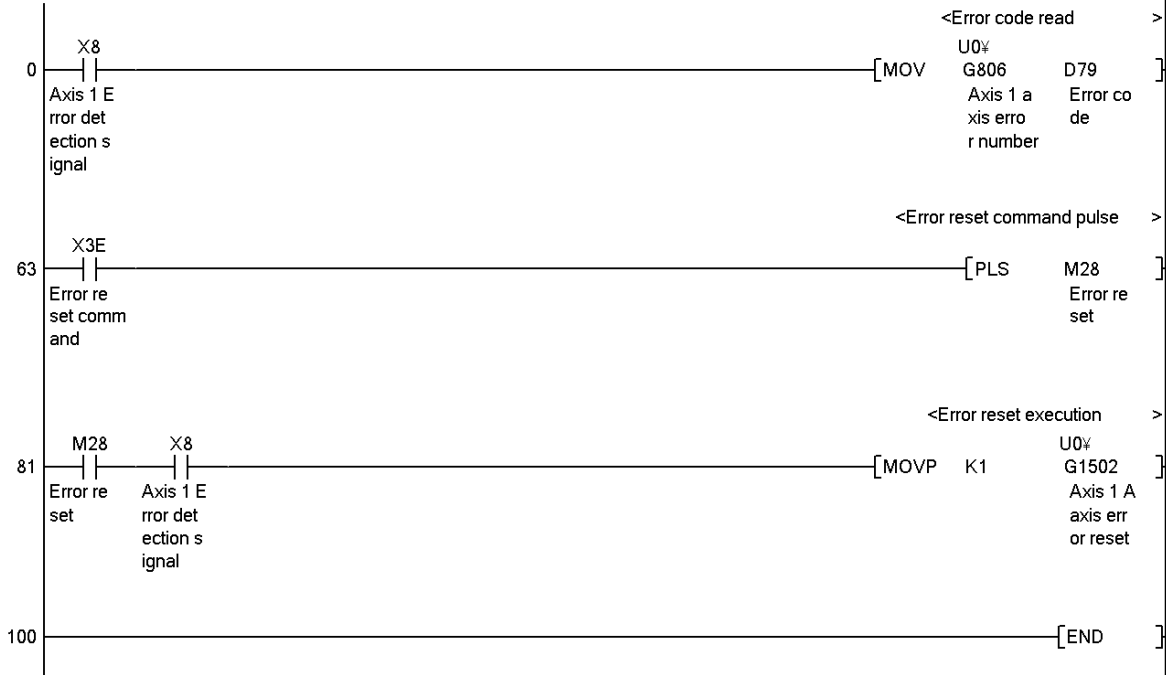
如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X8	位	轴 1 出错检测信号	-
2	X3E	位	出错复位指令	-
3	M28	位	出错复位	-
4	D79	字	出错代码	保存出错代码。

### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 26RstErr  
 \* Function : Error reset  
 \* Version : Ver.1.00A



## 2.27 停止

### 功能概要

进行轴 1 的轴停止。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_NML\_V100A\_E(27Stop)

### 对象设备

与2.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与2.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X3F	位	停止指令	-
3	Y4	位	轴 1 轴停止信号	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与2.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

### 使用软元件

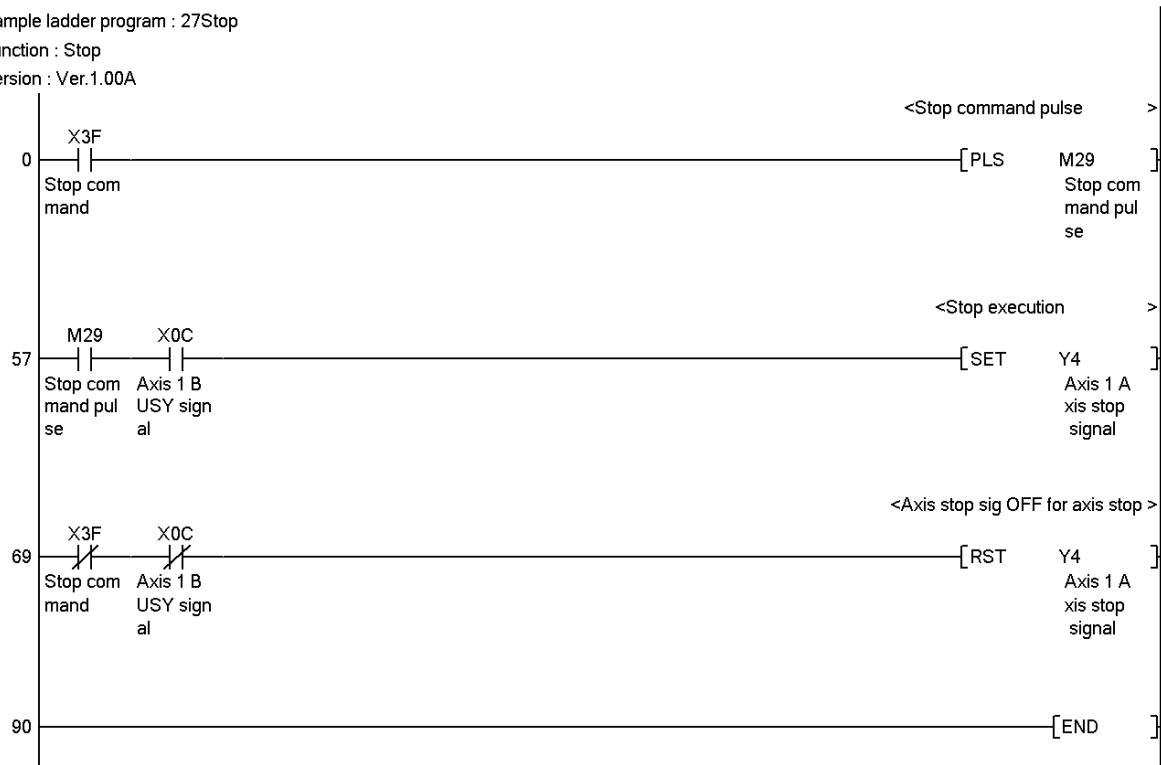
如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X0C	位	轴 1 BUSY 信号	-
2	X3F	位	停止指令	-
3	Y4	位	轴 1 轴停止信号	-
4	M29	位	停止指令脉冲	-

### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

\* Sample ladder program : 27Stop  
 \* Function : Stop  
 \* Version : Ver.1.00A



### 3. 安装在起始模块中使用时

#### 3.1 参数设置

##### 功能概要

进行基本参数、原点复归基本参数、速度・位置切换控制(ABS)用参数的设置。

##### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

· LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(01SetPRM)

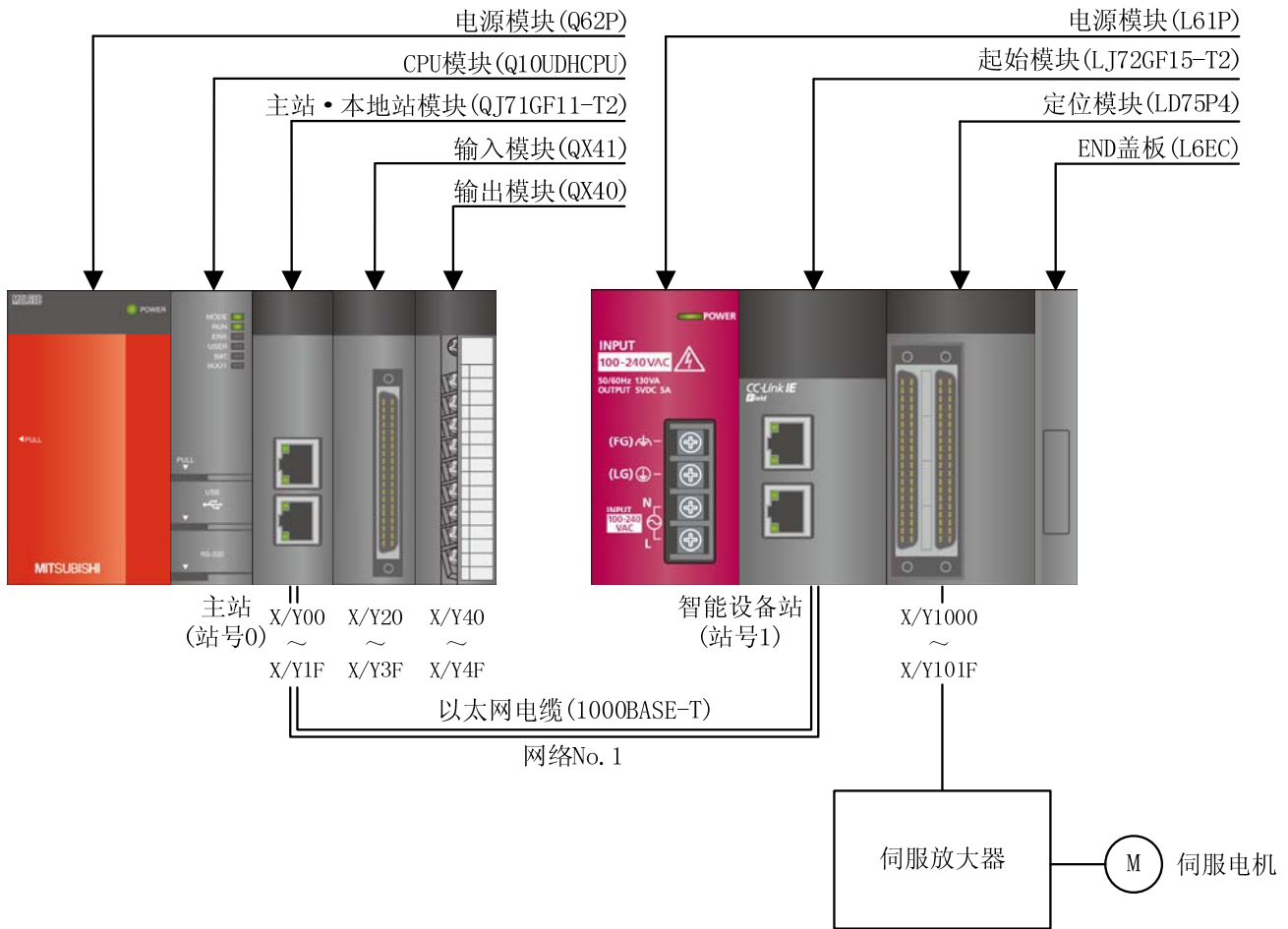
##### 对象设备

如下列出本样本梯形图的对象设备。

机种	内容						
定位模块	LD75P4、LD75D4						
CC-Link IE 现场网络模块	CC-Link IE 现场网络主站/本地站模块 CC-Link IE 现场网络起始模块						
CPU 模块	<table border="1"><thead><tr><th>系列</th><th>模型</th></tr></thead><tbody><tr><td>MELSEC-Q 系列</td><td>通用型 QCPU *1</td></tr><tr><td>MELSEC-L 系列</td><td>LCPU *2</td></tr></tbody></table>	系列	模型	MELSEC-Q 系列	通用型 QCPU *1	MELSEC-L 系列	LCPU *2
	系列	模型					
	MELSEC-Q 系列	通用型 QCPU *1					
	MELSEC-L 系列	LCPU *2					
*1 序列 No. 的前 5 位为“12012”以上							
*2 序列 No. 的前 5 位为“13012”以上							
输入模块	MELSEC-Q 系列 输入模块						
输出模块	MELSEC-L 系列 输出模块						
工程工具	GX Works2 *1  *1 关于使用的模块所对应的软件版本请参考关联手册。						

## 系统配置

如下列出在本样本梯形图中使用的系统配置。



如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X4D	位	速・位切换 (ABS) 用设置指令	-

## 使用样本梯形图的前提条件

安装在起始模块中使用时，请使用 GX Works2。

### ■ 网络参数的设置

本程序中使用的 CC-Link IE 现场的设置说明。

#### (1) 网络参数设置

- 1) 显示主站/本地站模块的参数设置画面，进行如下设置。



表 3-1 网络参数设置

	模块 1
网络类型	CC IE Field(主站)
起始 I/O 号	0000
网络号	1
总(从)站数	1

#### (2) 网络配置设置

- 1) 显示网络配置设置画面，进行如下设置。

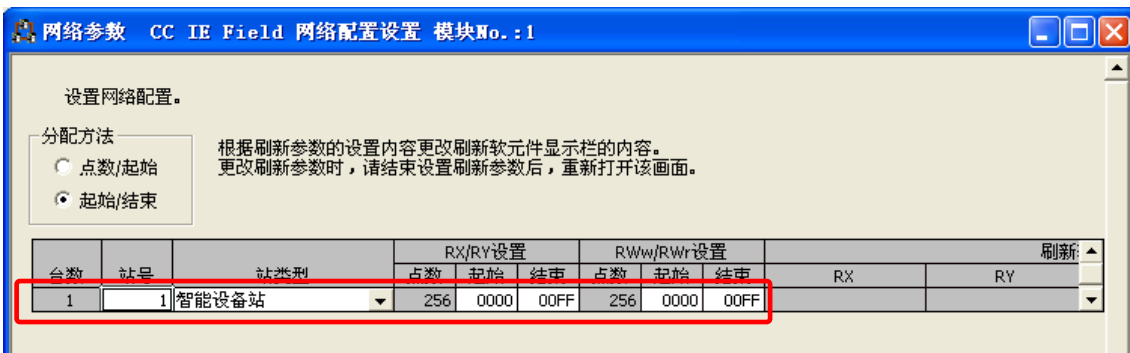


表 3-2 网络配置设置

	站号	站类型	RX/Ry 设置		RWw/RWr 设置	
			起始	最终	起始	最终
1	1	智能设备站	0000	00FF	0000	00FF

(3) 刷新参数的设置

1) 显示刷新参数的设置画面，进行如下设置。

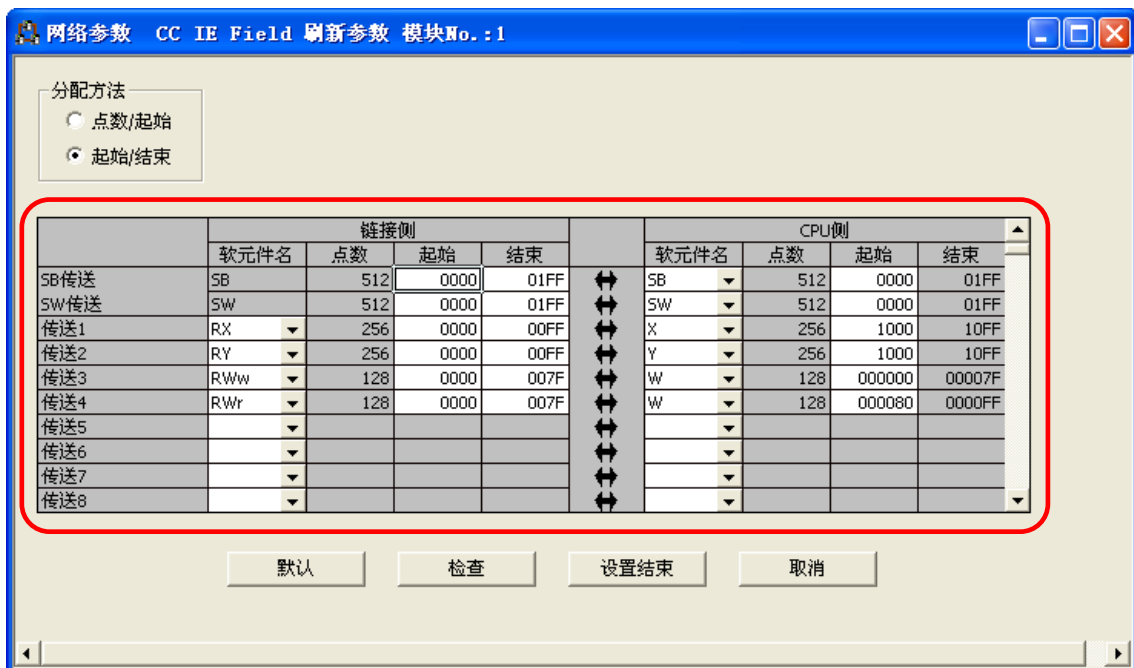


表 3-3 刷新参数设置

链接侧				CPU 侧	
软元件名	起始	结束		软元件名	起始
SB	0000	01FF	↔	SB	0000
SW	0000	01FF	↔	SW	0000
RX	0000	00FF	↔	X	1000
RY	0000	00FF	↔	Y	1000
RWw	0000	007F	↔	W	000000
RWr	0000	007F	↔	W	000080



## ■ 定位数据的设置

本程序中使用的定位模块 LD75 的设置说明。

### (1) 定位数据设置

- 1) 显示轴 1 定位数据设置画面，进行如下设置。

工程窗口 → [智能功能模块] → 模块型号 → [轴 1 定位数据]

No.	运行模式	控制方式	插补对象轴	加速时间No.	减速时间No.	定位地址	圆弧地址	指令速度	停留时间	M代码
1	1:连续 <定位注释>	02h:INC 直线1	-	0:1000	0:1000	200000 pulse	0 pulse	10000 pulse/s	0 ms	0
2	1:连续 <定位注释>	01h:ABS 直线1	-	0:1000	0:1000	100000 pulse	0 pulse	5000 pulse/s	0 ms	0
3	<定位注释>									
4	<定位注释>									
5	1:连续 <定位注释>	04h:正转 速度1	-	0:1000	0:1000	0 pulse	0 pulse	20000 pulse/s	0 ms	0
6	<定位注释>									
7	<定位注释>									
8	<定位注释>									
9	<定位注释>									
10	1:连续 <定位注释>	05h:反转 速度1	-	0:1000	0:1000	0 pulse	0 pulse	3000 pulse/s	0 ms	0
11	<定位注释>									
12	<定位注释>									
13	<定位注释>									
14	<定位注释>									
15	0:结束 <定位注释>	03h:定长进给1	-	0:1000	0:1000	250000 pulse	0 pulse	8000 pulse/s	0 ms	0
16	<定位注释>									

表 3-4 轴 1 定位数据

No.	运行模式	控制方式	加速时间 No.	减速时间 No.	定位地址	指令速度
1	1:连续	02h:INC 直线 1	0:1000	0:1000	200000 pulse	10000 pulse/s
2	1:连续	01h:ABS 直线 1	0:1000	0:1000	100000 pulse	5000 pulse/s
5	1:连续	04h:正转 速度 1	0:1000	0:1000		20000 pulse/s
10	1:连续	05h:反转 速度 1	0:1000	0:1000		3000 pulse/s
15	0:结束	03h:定长进给 1	0:1000	0:1000	250000 pulse	8000 pulse/s

## ■ 连锁程序的制作

使用本程序时需要制作连锁程序。如下举出连锁程序的例子。

(请在 MC 指令和 MCR 指令之间设置想要使用的样本梯形图。)

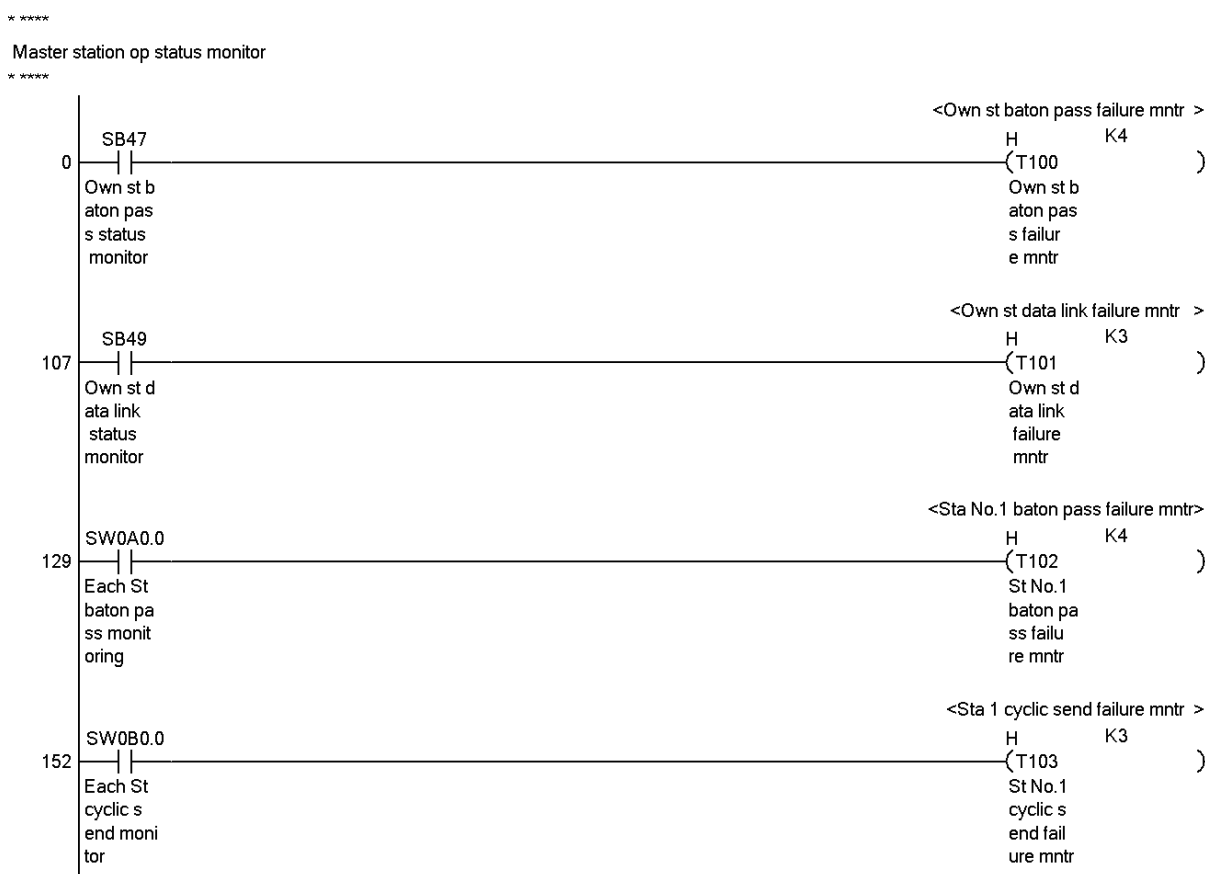
连锁程序的样本请参考如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(00Main)

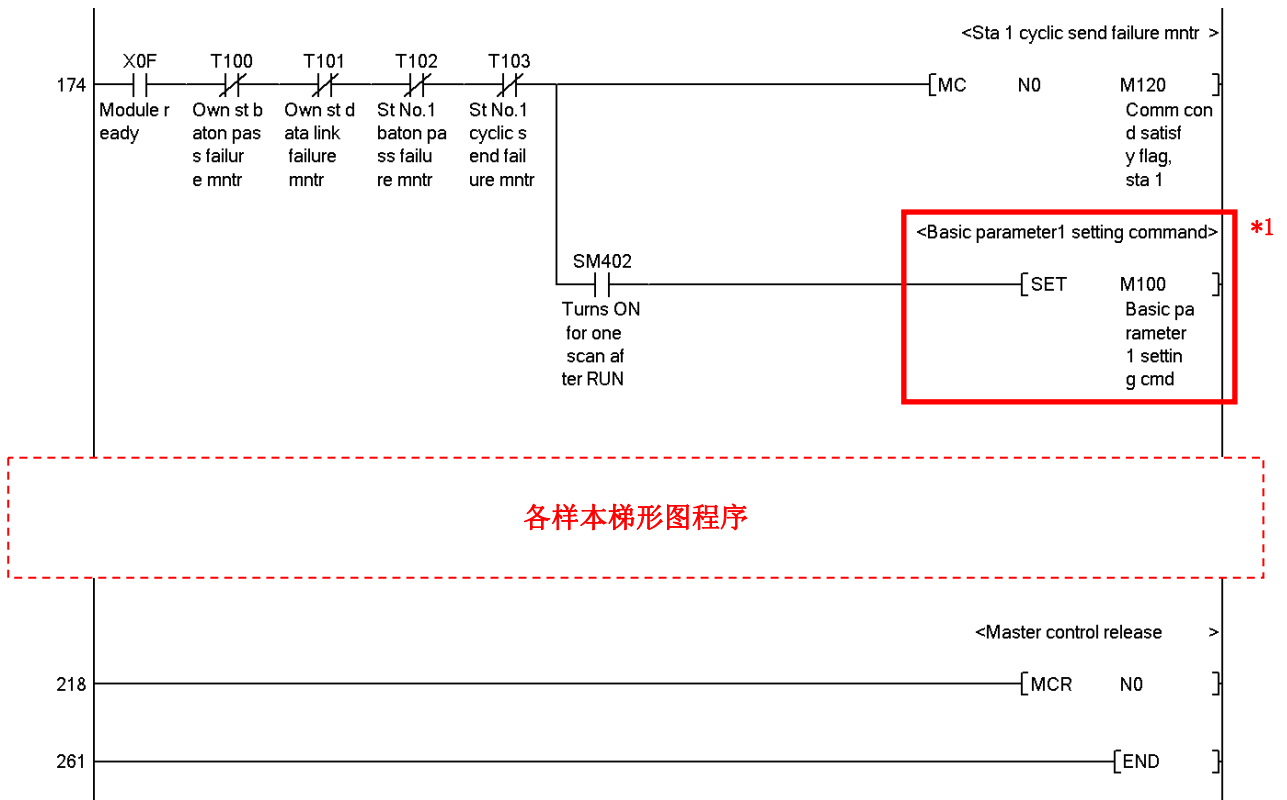
在本程序中请通过下述链接特殊继电器(SB)以及链接特殊寄存器(SW)取得连锁。

- 本站接力状态(SB0047)
- 本站的数据链接状态(SB0049)
- 从站接力状态(SW00A0~SW00A7)
- 从站的数据链接状态(SW00B0~SW00B7)

例 连锁程序(站号 1)



后续请参照下一页。



\*1 连锁程序运行结束后，参数设置(01SetPRM)的基本参数1设置指令(M100)设置为 ON 状态。

## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X4D	位	速・位切换(ABS)用设置指令	-
2	M50	位	基本参数 1 设置结束软元件	-
3	M51	位	原点复归基本参数设置结束软元件	-
4	M52	位	速・位切换(ABS)参数设置结束软元件	-
5	M100	位	基本参数 1 设置指令	-
6	M101	位	原点回归基本参数设置指令	-
7	M102	位	速・位切换(ABS)用设置指令	-
8	M103	位	定位数据设置指令	-
9	M5000	位	基本参数 1 结束软元件	-
10	M5001	位	基本参数 1 异常结束软元件	-
11	M5010	位	原点复归基本参数结束软元件	-
12	M5011	位	原点复归基本参数异常结束软元件	-
13	M5020	位	单位设置结束软元件	-
14	M5021	位	单位设置异常结束软元件	-
15	M5022	位	软件行程限制结束软元件	-
16	M5023	位	软件行程限制异常结束软元件	-
17	M5024	位	速度控制时的进给当前值结束软元件	-
18	M5025	位	速度控制时的进给当前值异常结束软元件	-
19	M5026	位	速度・位置功能设置结束软元件	-
20	M5027	位	速度・位置功能设置异常结束软元件	-
21	D50	字	单位设置	进行单位设置(0:mm)。
22	D51	字	每 1 个旋转的脉冲数	设置每次的脉冲数。
23	D52	字	每 1 个旋转的移动量	设置每次的移动量。
24	D53	字	单位倍率	设置单位倍率。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
25	D54	字	脉冲输出模式	设置脉冲输出模式。
26	D55	字	旋转方向设置	设置旋转方向。
27	D56	字	启动时偏置速度(低位 16 位)	设置启动时偏置速度。
28	D57	字	启动时偏置速度(高位 16 位)	
29	D150	字	单位设置	进行单位设置(2:degree)。
30	D151	字	软件行程限制上限值(低位 16 位)	设置软件行程限制上限。
31	D152	字	软件行程限制上限值(高位 16 位)	
32	D153	字	软件行程限制下限值(低位 16 位)	设置软件行程限制下限。
33	D154	字	软件行程限制下限值(高位 16 位)	
34	D155	字	速度控制时的进给当前值	设置控制速度时的进给当前值。
35	D156	字	速度・位置功能选择(ABS 模式)	设置速度・位置功能选择(ABS 模式)。
36	D200	字	原点复归方式	设置原点复归方式。
37	D201	字	原点复归方向	设置原点复归方向。
38	D202	字	原点地址(低位 16 位)	设置原点地址。
39	D203	字	原点地址(高位 16 位)	
40	D204	字	原点复归速度(低位 16 位)	设置原点复归速度。
41	D205	字	原点复归速度(高位 16 位)	
42	D206	字	蠕动速度(低位 16 位)	设置蠕动速度。
43	D207	字	蠕动速度(高位 16 位)	
44	D208	字	原点复归重试	设置原点复归重试。

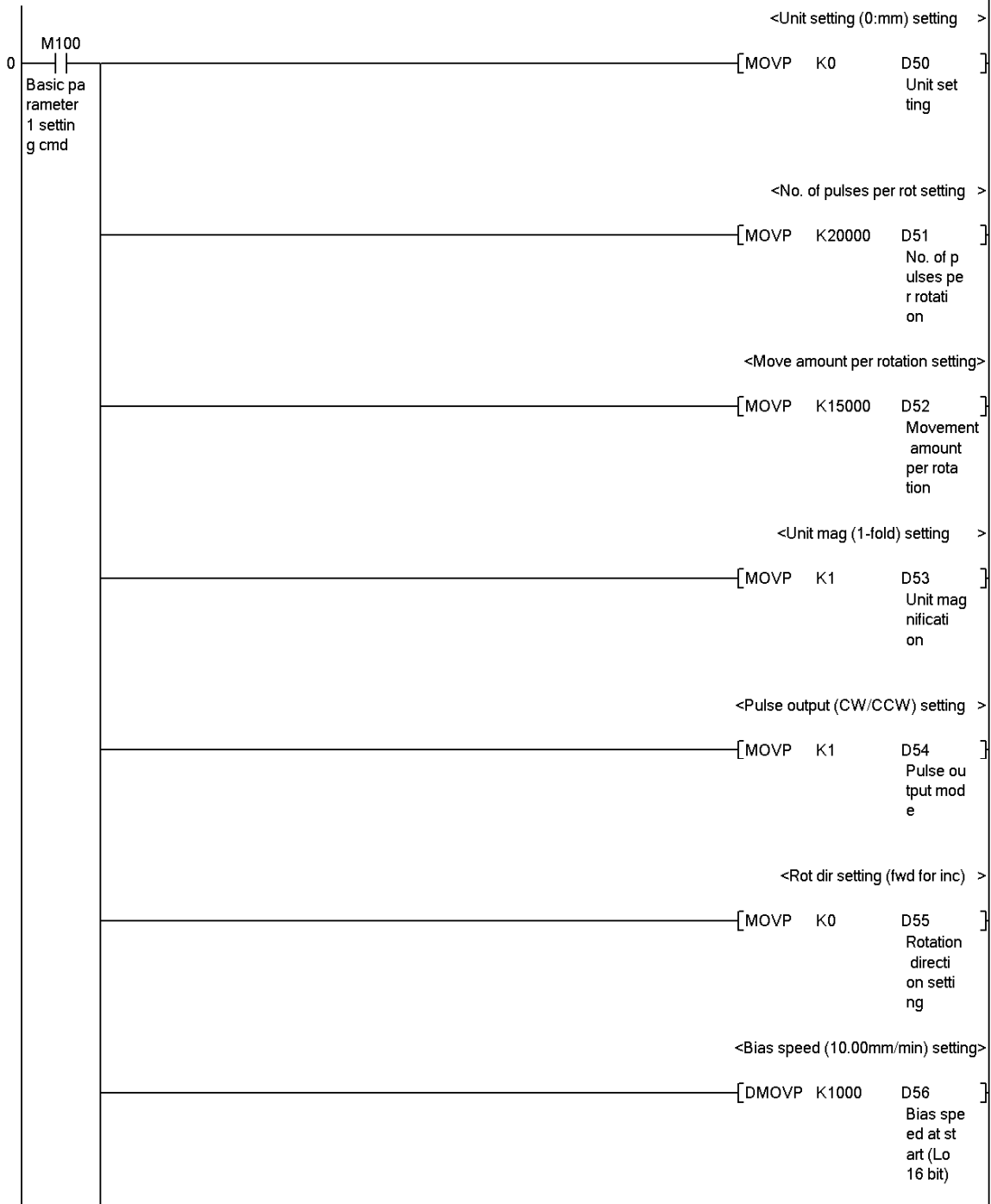
#### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

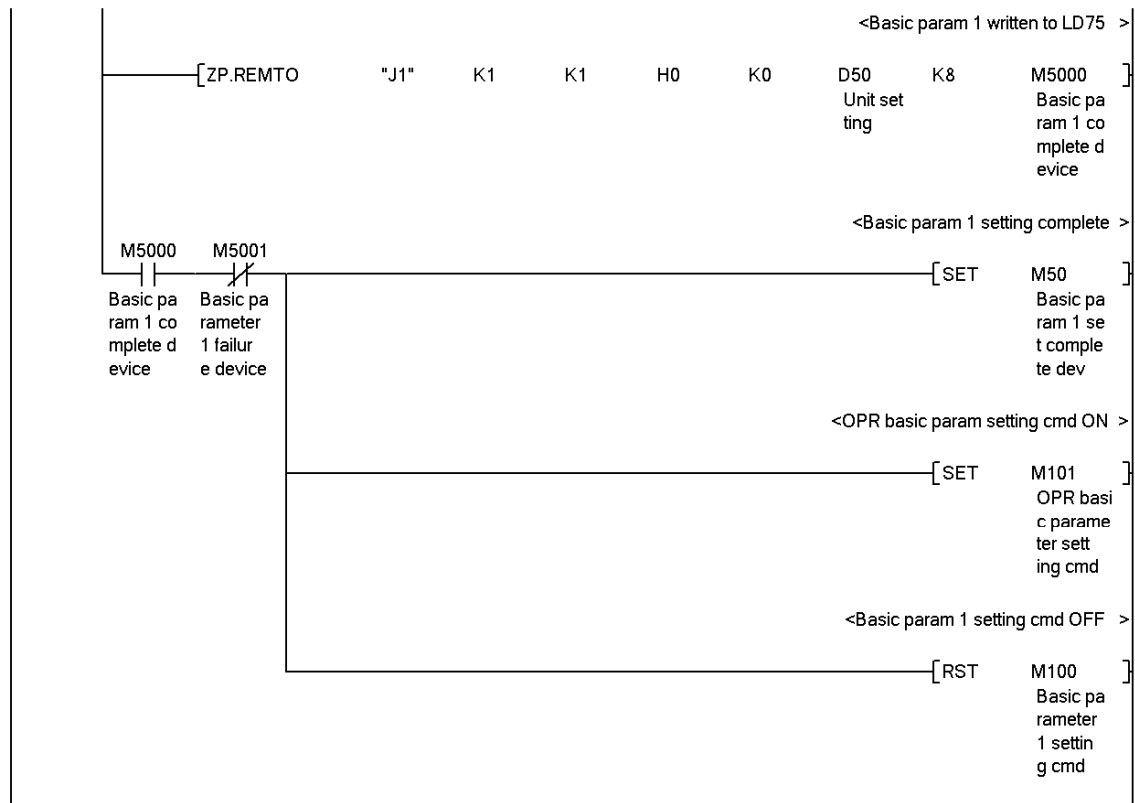
## 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3[安装在起始模块中使用时的][使用样本梯形图的前提条件]中的[连锁程序的制作]内容。

\* Sample ladder program : 01SetPRM  
 \* Function : Parameter setting  
 \* Version : Ver.1.00A  
 \*  
 \* (1) Basic parameter 1 (axis 1) setting  
 \*



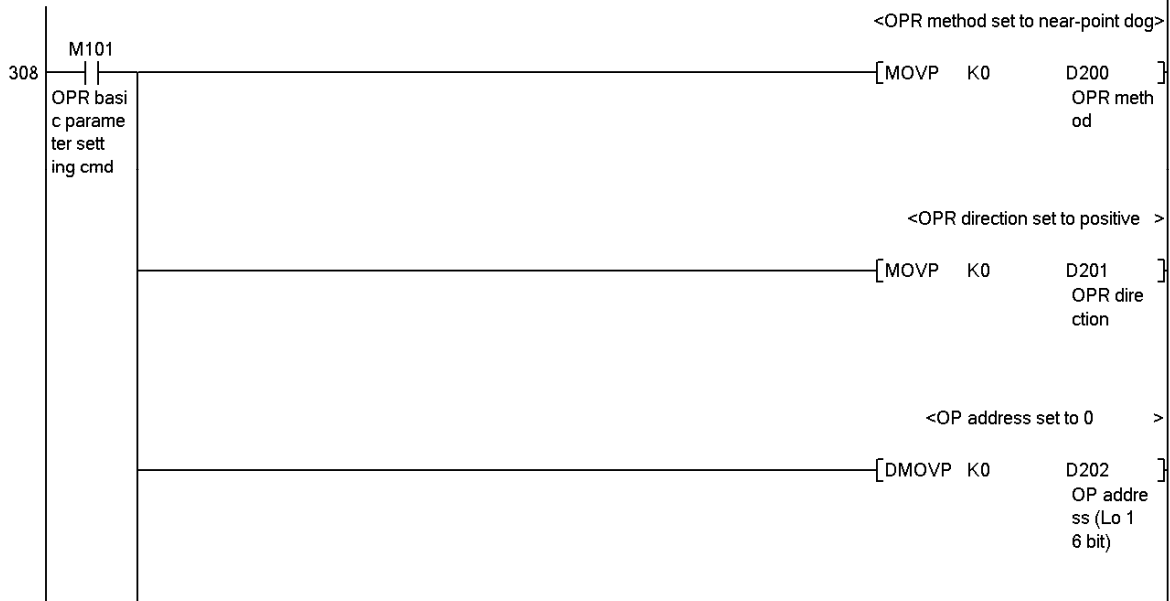
后续请参照下一页。



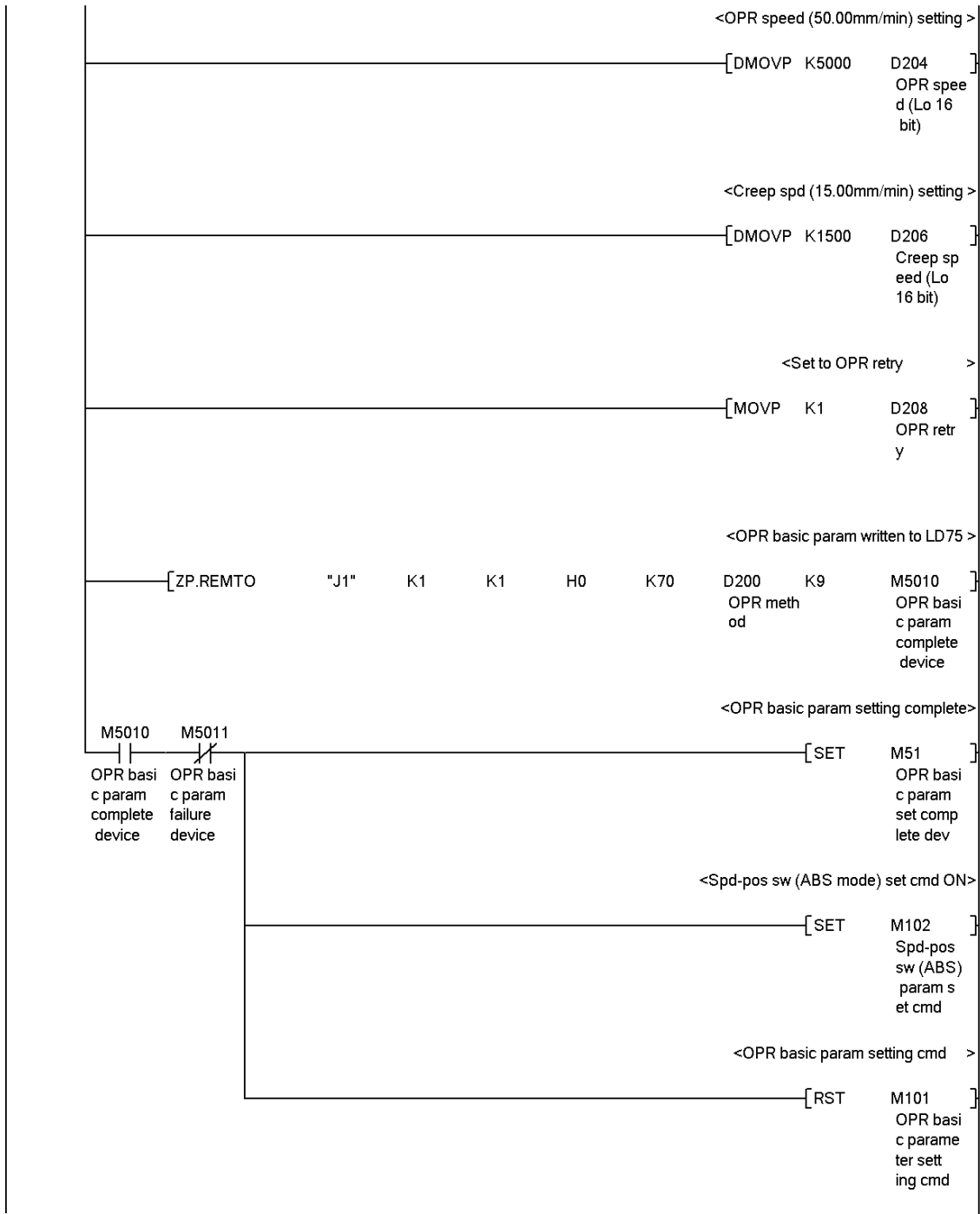
\* \*\*\*\*

(2) OPR basic parameter (axis 1) setting

\* \*\*\*\*



后续请参照下一页。



后续请参照下一页。



\* \*\*\*\*

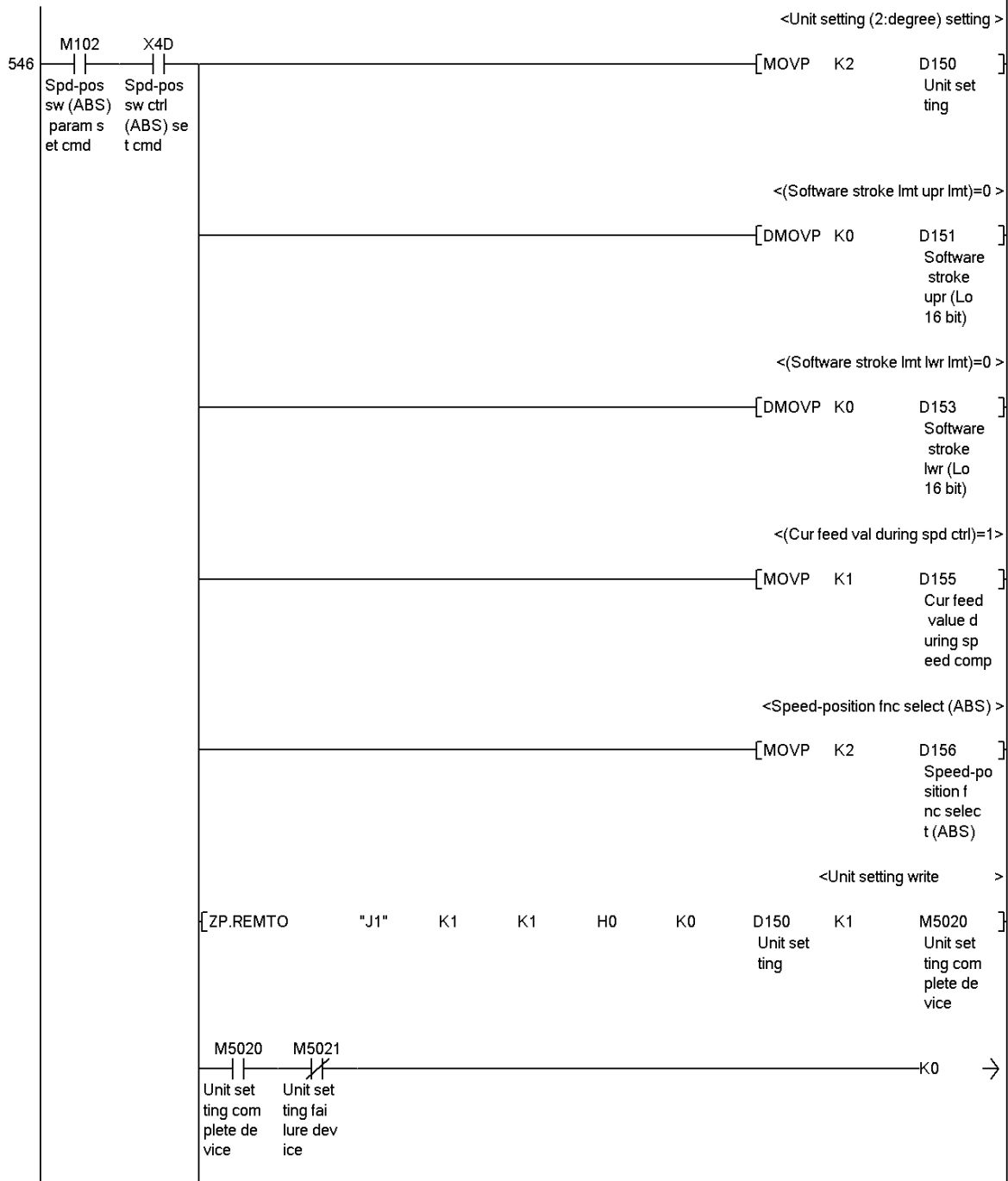
Speed-position switching control (ABS) parameter setting program

<For axis 1>

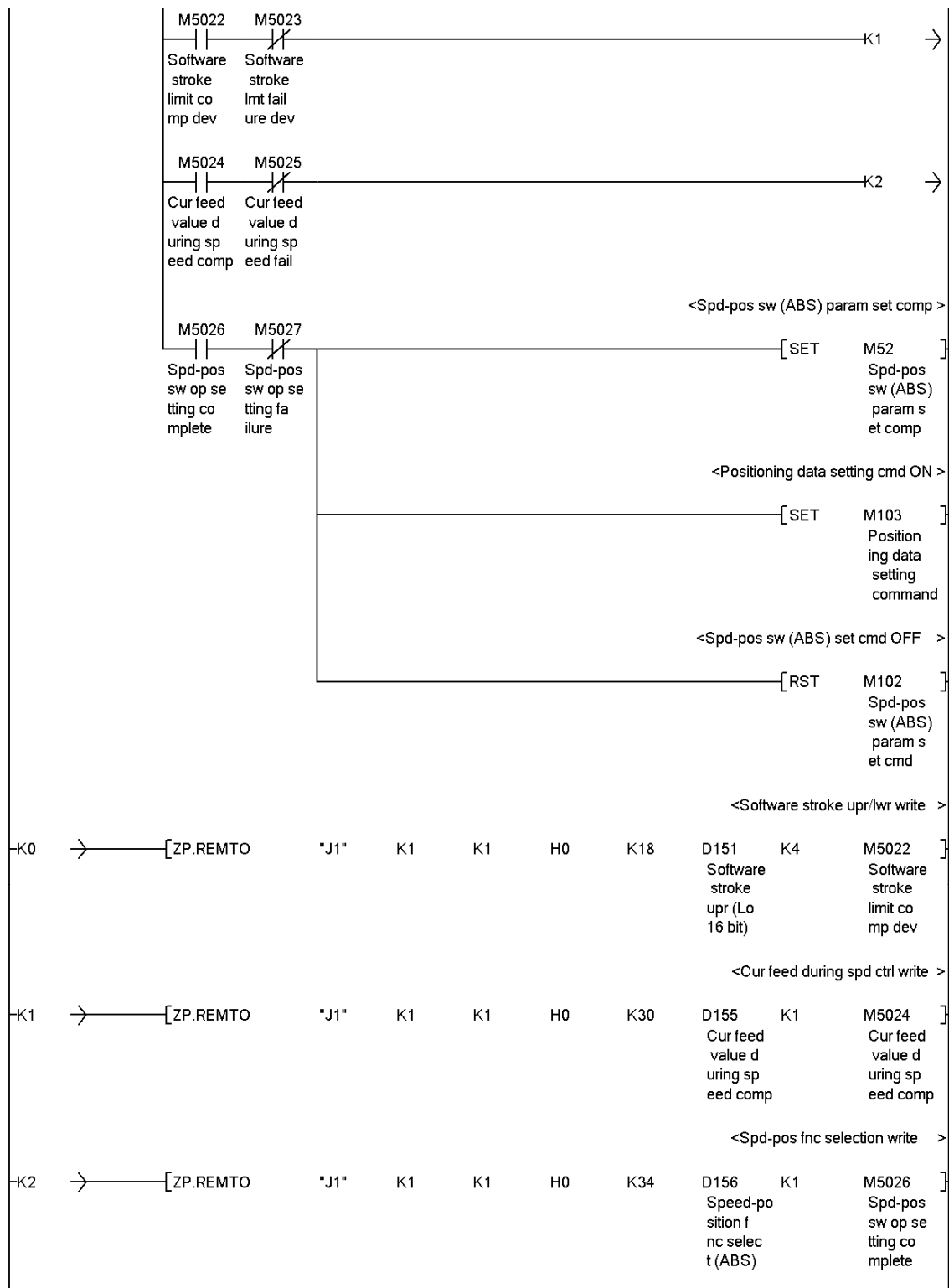
(Not required when spd-pos sw ctrl (ABS) is not executed)

<X4D turns ON before startup>

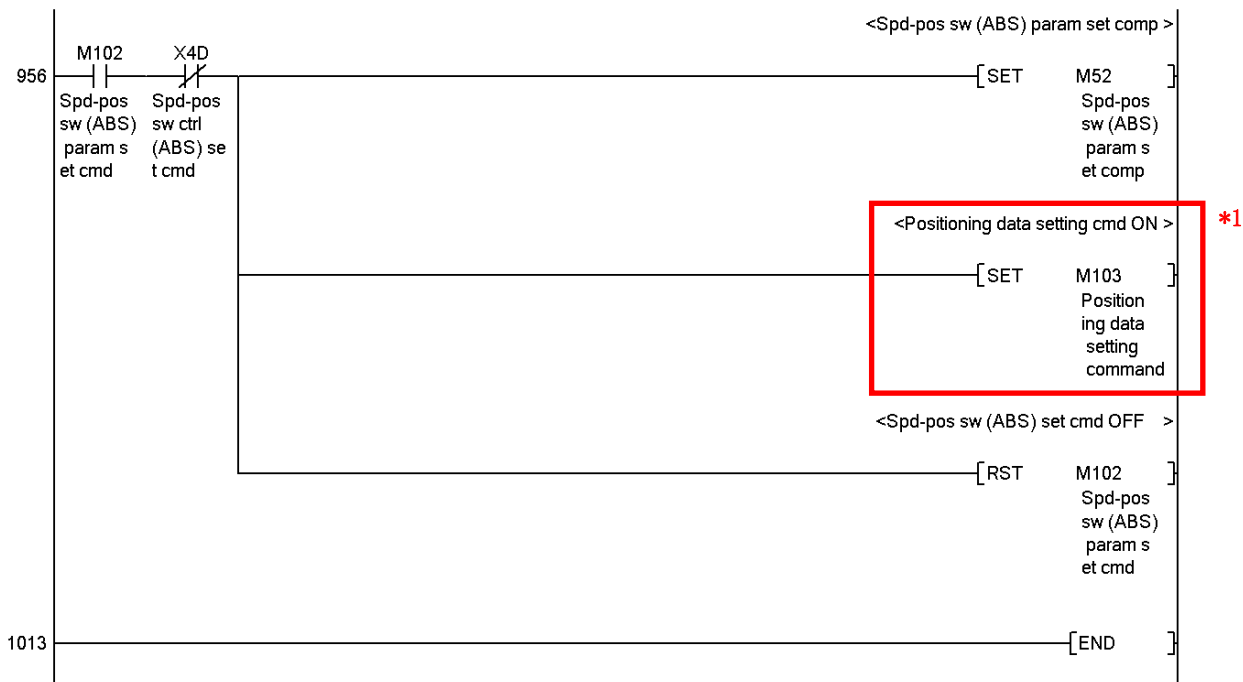
\* \*\*\*\*



后续请参照下一页。



后续请参照下一页。



\*1 本程序运行结束后，定位数据设置(02SetPOS)的定位数据设置指令(M103)设置为 ON 状态。

## 3.2 定位数据设置

### 功能概要

进行定位数据的设置。

### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(02SetPOS)

### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	无	无	无	-

### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用 途	备 注
1	M103	位	定位数据设置指令	-
2	M104	位	块启动数据设置指令	-
3	M5030	位	定位数据结束软元件	-
4	M5031	位	定位数据异常结束软元件	-
5	D58	字	定位识别符	设置定位识别符。
6	D59	字	M 代码	设置 M 代码。
7	D60	字	停留时间	设置停留时间。
8	D61	字	(虚拟)	-
9	D62	字	指令速度(低位 16 位)	设置指令速度。
10	D63	字	指令速度(高位 16 位)	
11	D64	字	定位地址/移动量(低位 16 位)	设置定位地址。
12	D65	字	定位地址/移动量(高位 16 位)	
13	D66	字	圆弧地址(低位 16 位)	设置圆弧地址。
14	D67	字	圆弧地址(高位 16 位)	

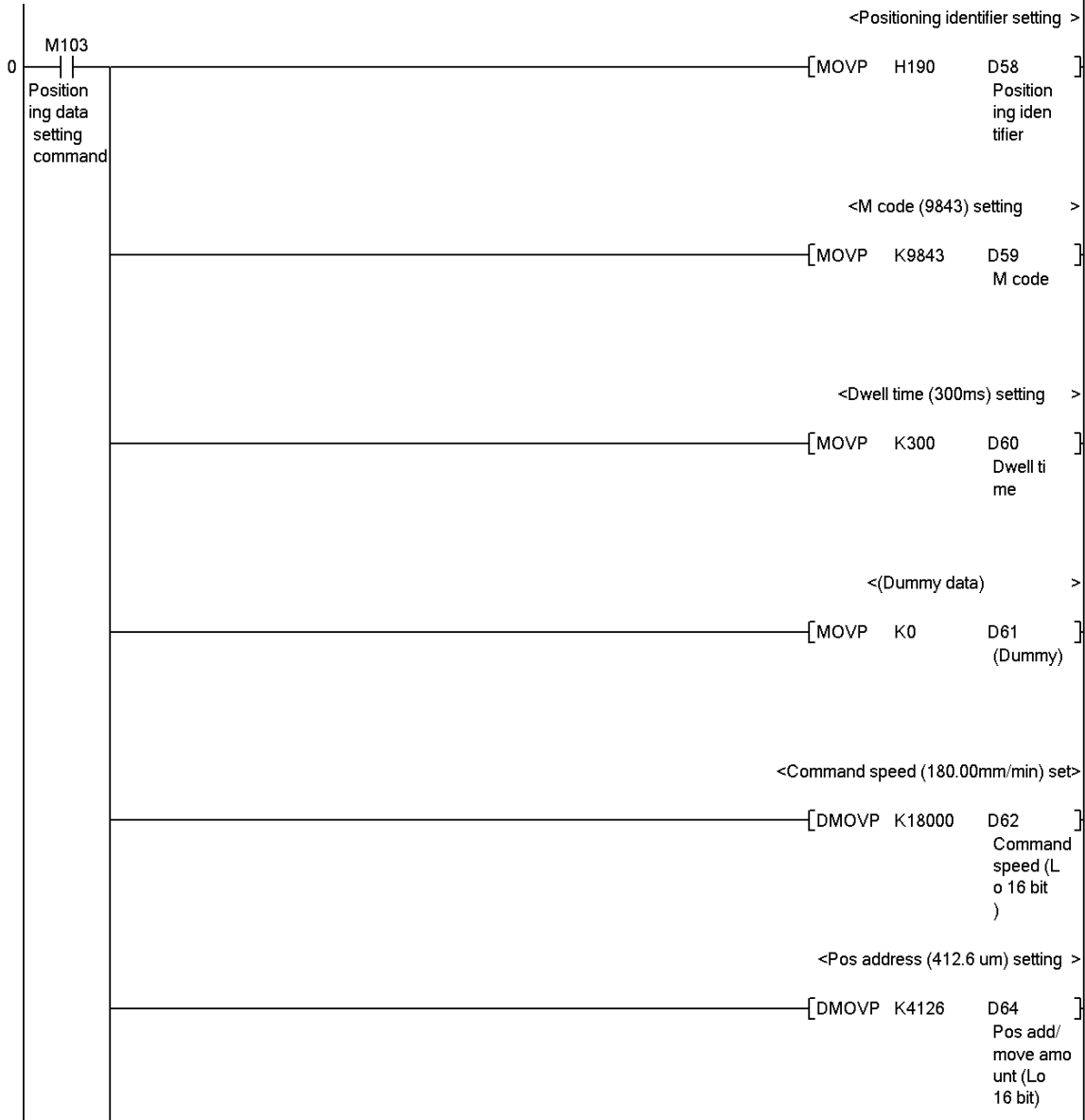
## 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

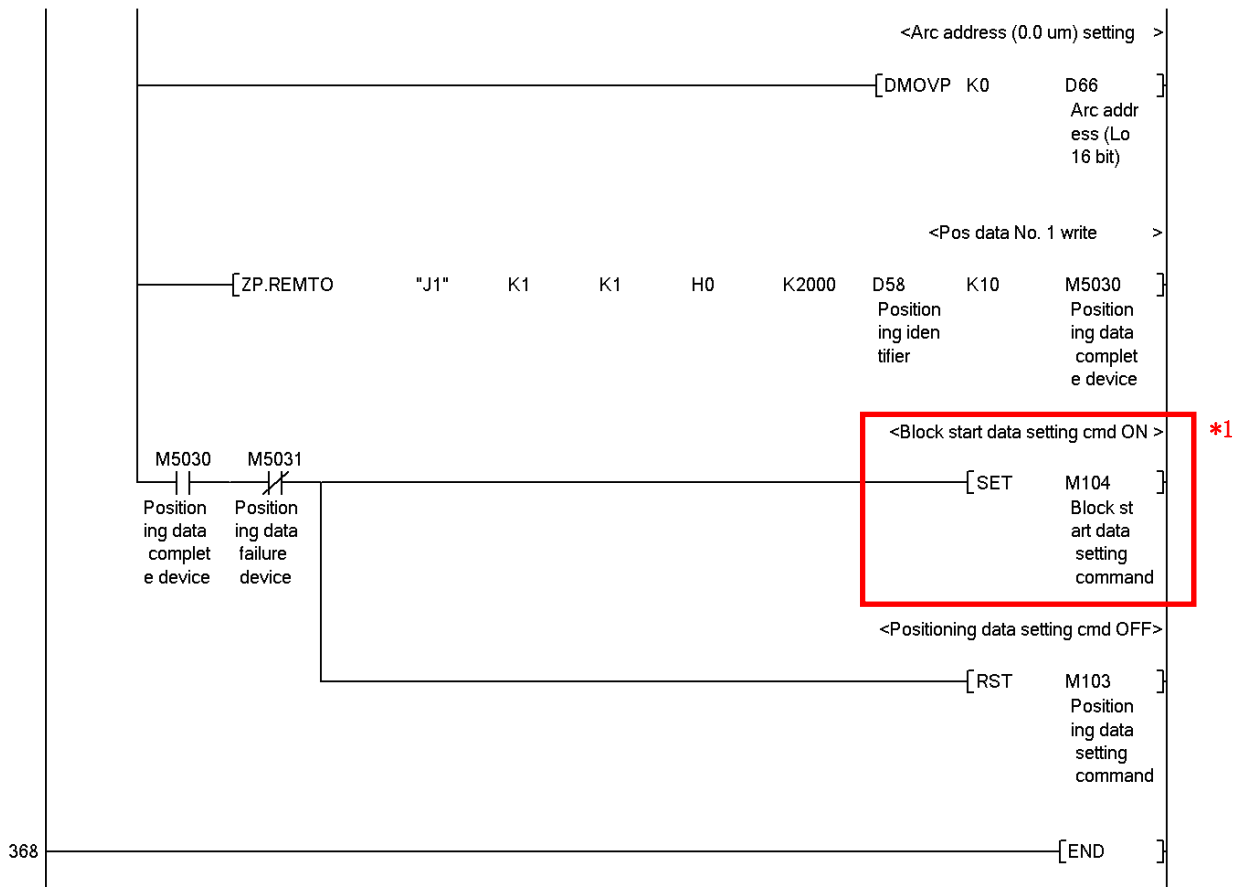
## 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3 [安装在起始模块中使用时] 的 [使用样本梯形图的前提条件] 中的 [连锁程序的制作] 内容。

\* Sample ladder program : 02SetPOS  
 \* Function : Positioning data setting  
 \* Version : Ver.1.00A  
 \*  
 \* (For positioning data No.1 <axis 1>)  
 \* <Positioning identifier>  
 \* Operation pattern : Positioning complete  
 \* Control pattern : 1-axis linear control (ABS)  
 \* Acceleration time No. : 1, Deceleration time No. : 2



后续请参照下一页。



\*1 本程序运行结束后块始动数据设置(03SetBlk)的块始动数据设置指令(M104)设置为 ON 状态。

### 3.3 块始动数据设置

#### 功能概要

进行块始动数据的设置。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(03SetBlk)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	无	无	无	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。



## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

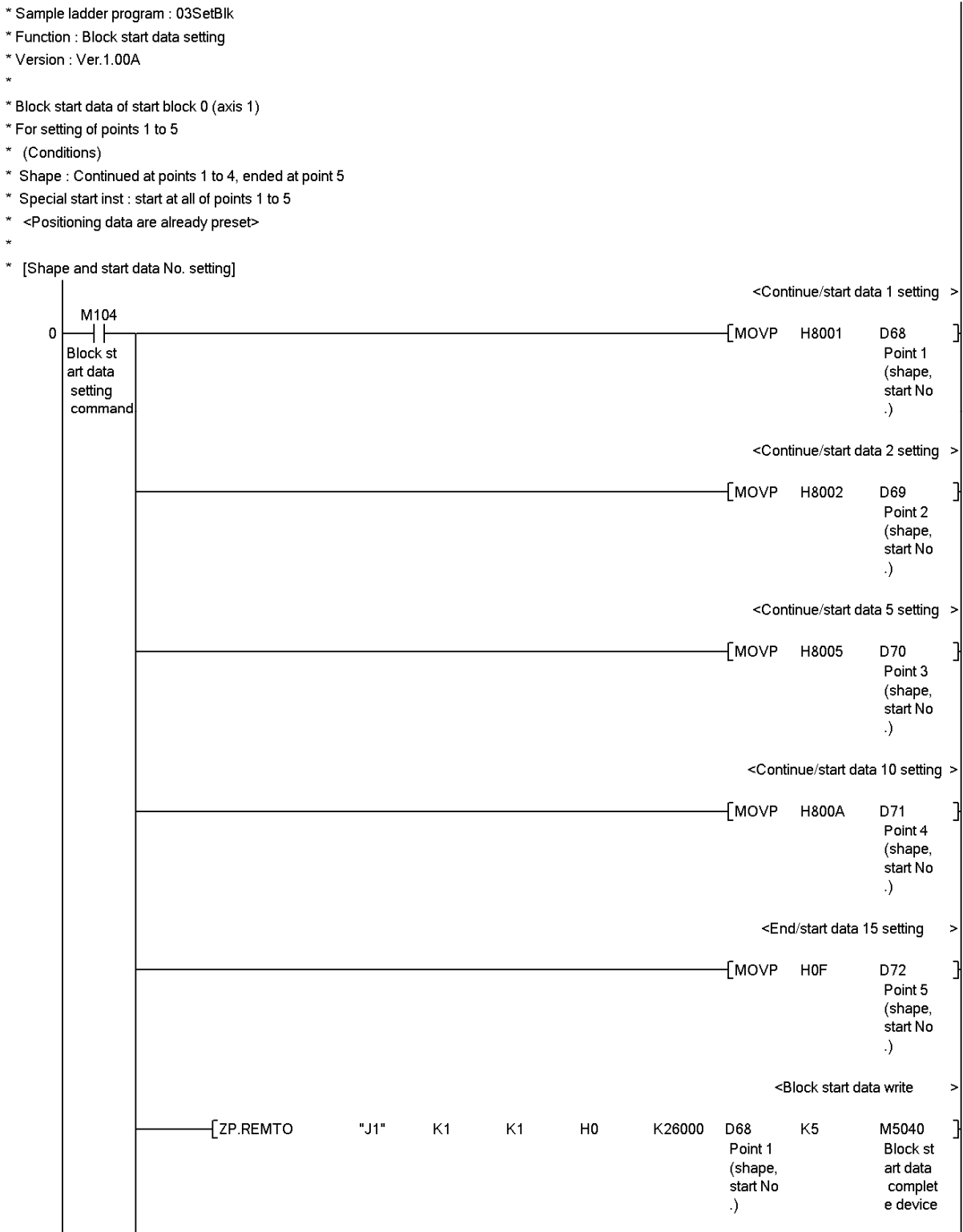
No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	M104	位	块启动数据设置指令	-
2	M105	位	块启动(特殊启动)设置指令	-
3	M5040	位	块启动数据结束软元件	-
4	M5041	位	块启动数据异常结束软元件	-
5	M5050	位	块启动(特殊启动)结束软元件	-
6	M5051	位	块启动(特殊启动)异常结束软元件	-
7	D68	字	第 1 点(形态、启动 No.)	设置继续进行, 启动数据 No. 1。
8	D69	字	第 2 点(形态、启动 No.)	设置继续进行, 启动数据 No. 2。
9	D70	字	第 3 点(形态、启动 No.)	设置继续进行, 启动数据 No. 5。
10	D71	字	第 4 点(形态、启动 No.)	设置继续进行, 启动数据 No. 10。
11	D72	字	第 5 点(形态、启动 No.)	设置结束、启动数据 No. 15。
12	D73	字	第 1 点(特殊启动指令)	设置特殊启动指令(第 1 点)。
13	D74	字	第 2 点(特殊启动指令)	设置特殊启动指令(第 2 点)。
14	D75	字	第 3 点(特殊启动指令)	设置特殊启动指令(第 3 点)。
15	D76	字	第 4 点(特殊启动指令)	设置特殊启动指令(第 4 点)。
16	D77	字	第 5 点(特殊启动指令)	设置特殊启动指令(第 5 点)。

## 版本升级履历

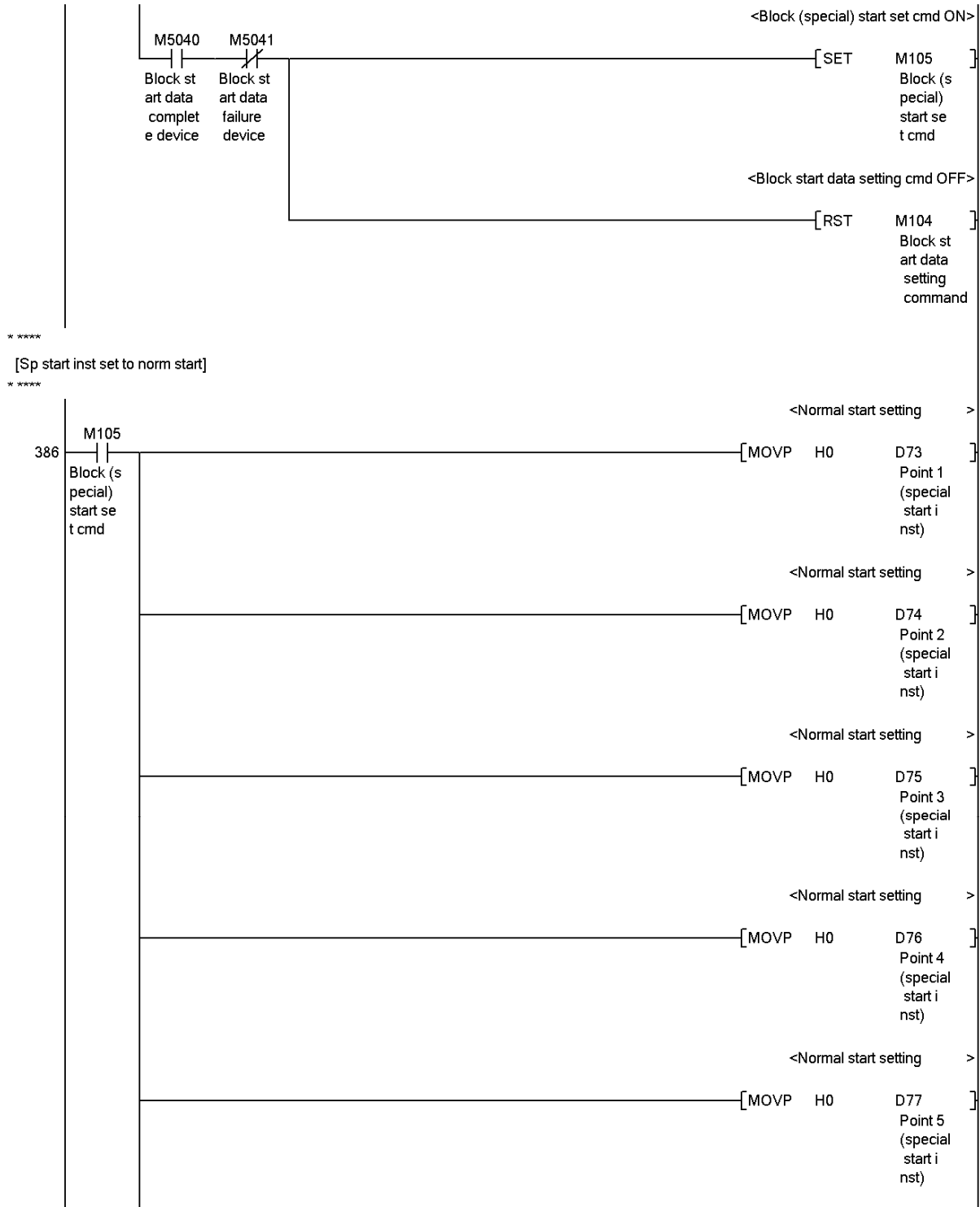
版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

## 程序

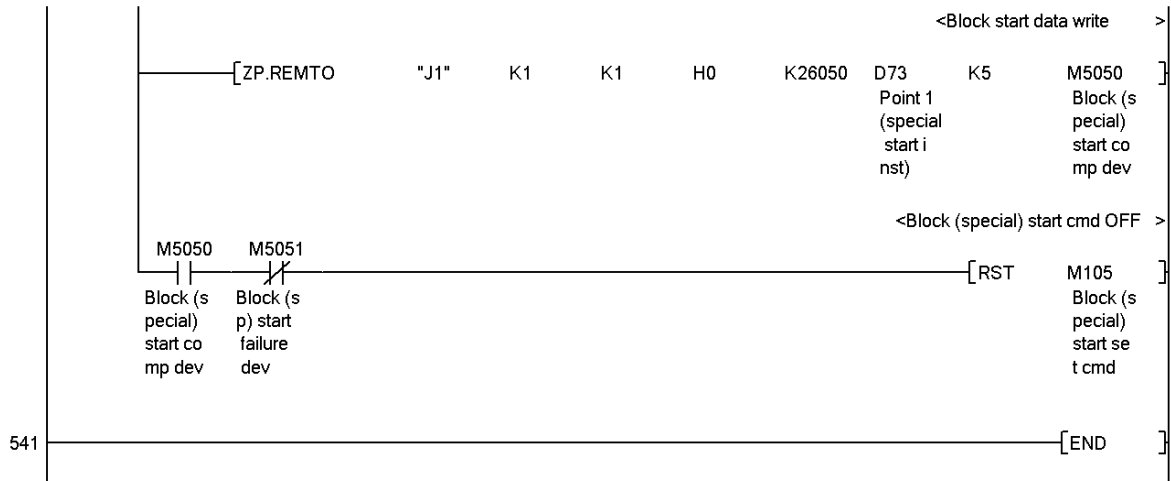
\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3[安装在起始模块中使用时的][使用样本梯形图的前提条件]中的[连锁程序的制作]内容。



后续请参照下一页。



后续请参照下一页。



### 3.4 原点复归请求OFF

#### 功能概要

对轴 1 的原点复归请求进行 OFF 操作。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

· LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(040ffBas)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X20	位	原点复归请求 OFF 指令	-
2	X1010	位	轴 1 启动结束信号	-
3	Y1010	位	轴 1 定位启动信号	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

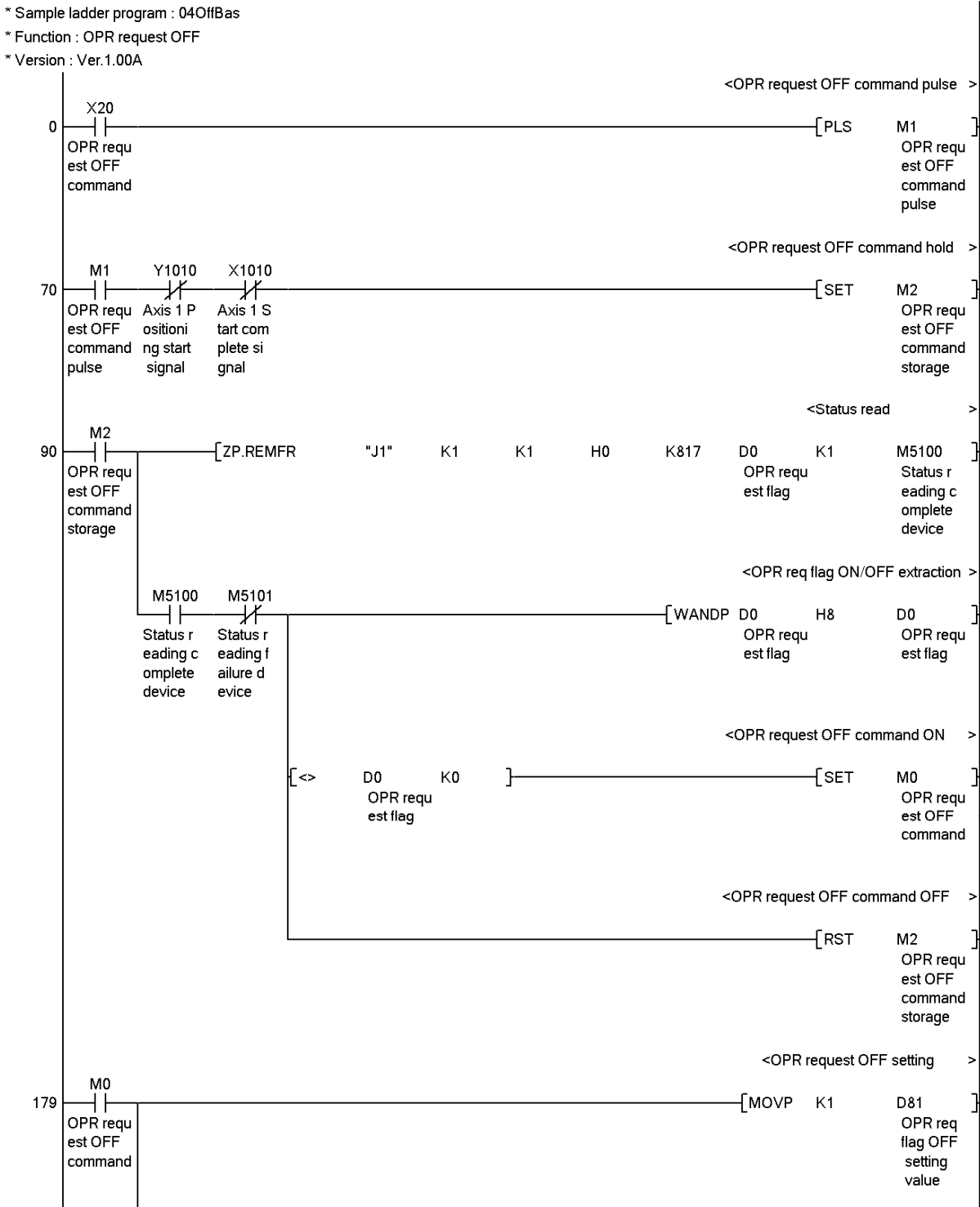
No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X20	位	原点复归请求 OFF 指令	-
2	X1010	位	轴 1 启动结束信号	-
3	Y1010	位	轴 1 定位启动信号	-
4	M0	位	原点复归请求 OFF 指令	-
5	M1	位	原点复归请求 OFF 指令脉冲	-
6	M2	位	原点复归请求 OFF 指令存储	-
7	M60	位	原点复归请求 OFF 指令确认脉冲	-
8	M5100	位	状态读取结束软元件	-
9	M5101	位	状态读取异常结束软元件	-
10	M5110	位	原点复归请求结束软元件	-
11	M5111	位	原点复归请求异常结束软元件	-
12	M5120	位	状态读取结束软元件	-
13	M5121	位	状态读取异常结束软元件	-
14	D0	字	原点复归请求标志	取得原点复归请求标志。
15	D81	字	原点复归请求标志 OFF 设置值	设置原点复归请求标志 OFF 设置值。

## 版本升级履历

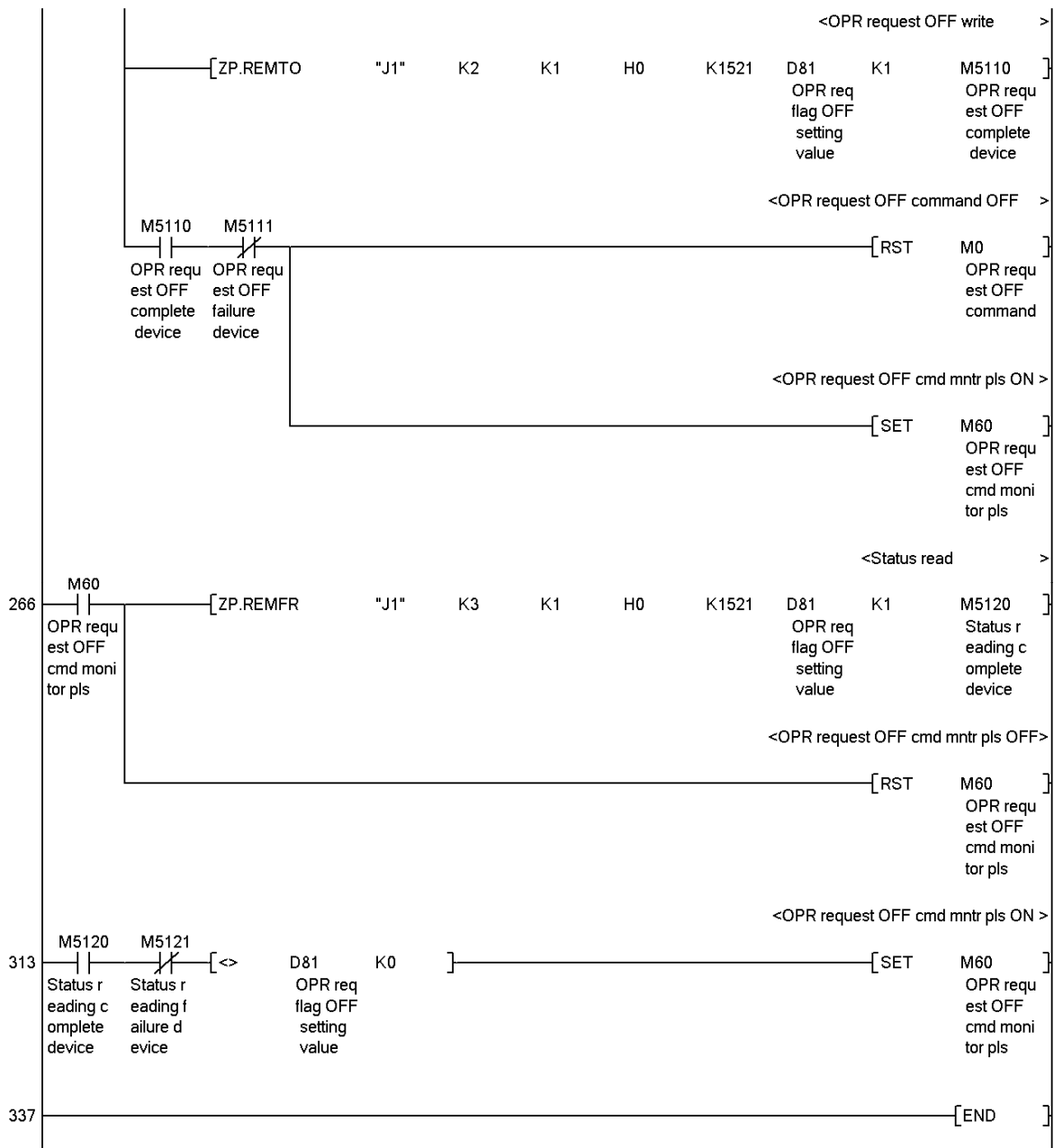
版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

# 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3[安装在起始模块中使用时]的[使用样本梯形图的前提条件]中的[连锁程序的制作]内容。



后续请参照下一页。





### 3.5 外部指令功能有效设置

#### 功能概要

进行外部指令功能的有效/无效设置。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(05SetOut)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X21	位	外部指令有效指令	外部指令设置为有效时进行 ON 操作。
2	X22	位	外部指令无效指令	外部指令设置为无效时进行 ON 操作。

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

#### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

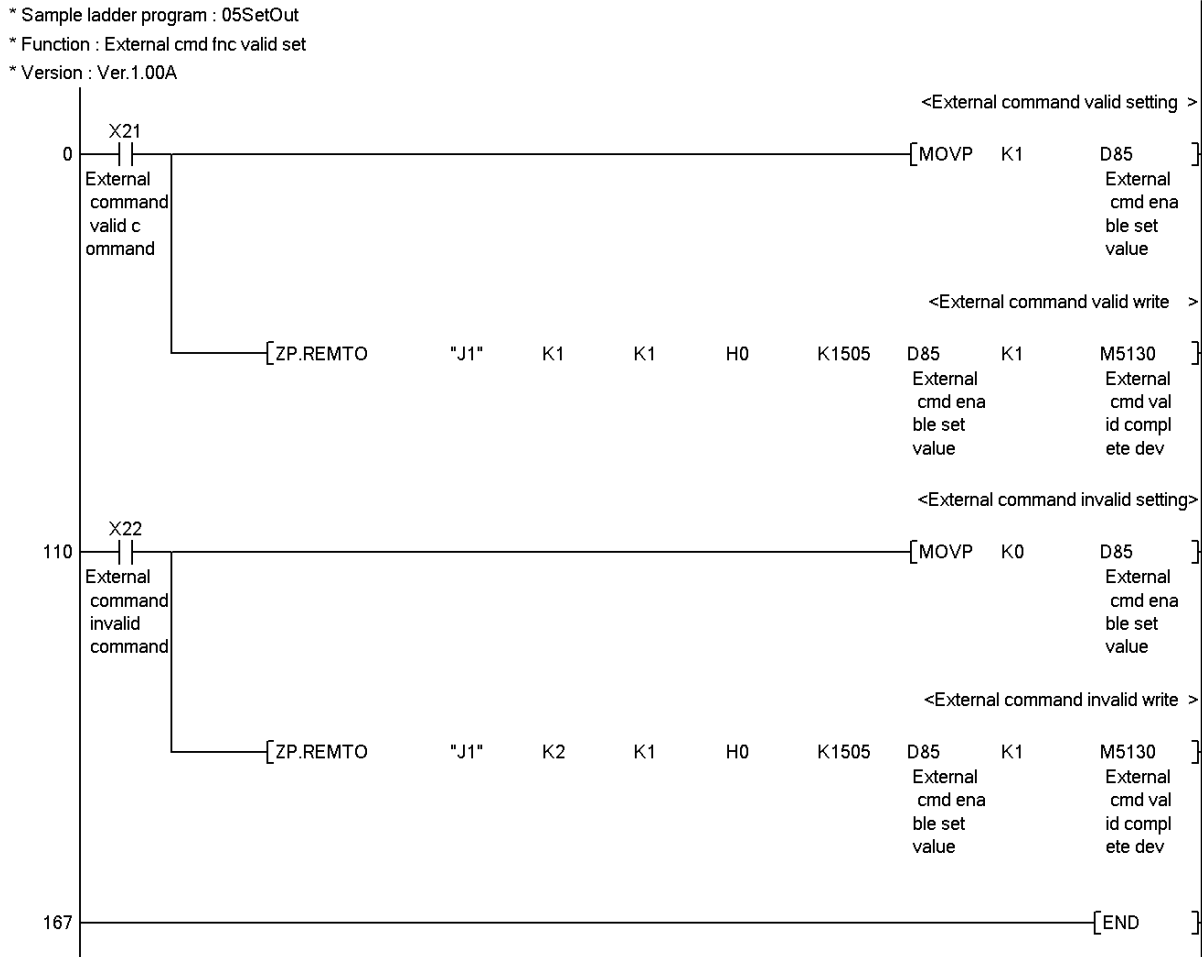
No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X21	位	外部指令有效指令	外部指令设置为有效时进行 ON 操作。
2	X22	位	外部指令无效指令	外部指令设置为无效时进行 ON 操作。
3	M5130	位	外部指令有效结束软元件	-
4	D85	字	外部指令有效设置值	设置外部指令有效设置值。

#### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

# 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3[安装在起始模块中使用时的][使用样本梯形图的前提条件]中的[连锁程序的制作]内容。



### 3.6 可编程控制器就绪信号[Y0]ON

#### 功能概要

对可编程控制器就绪信号[Y0]进行 ON 操作。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(060nRdy)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	Y1000	位	可编程控制器就绪信号	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

#### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

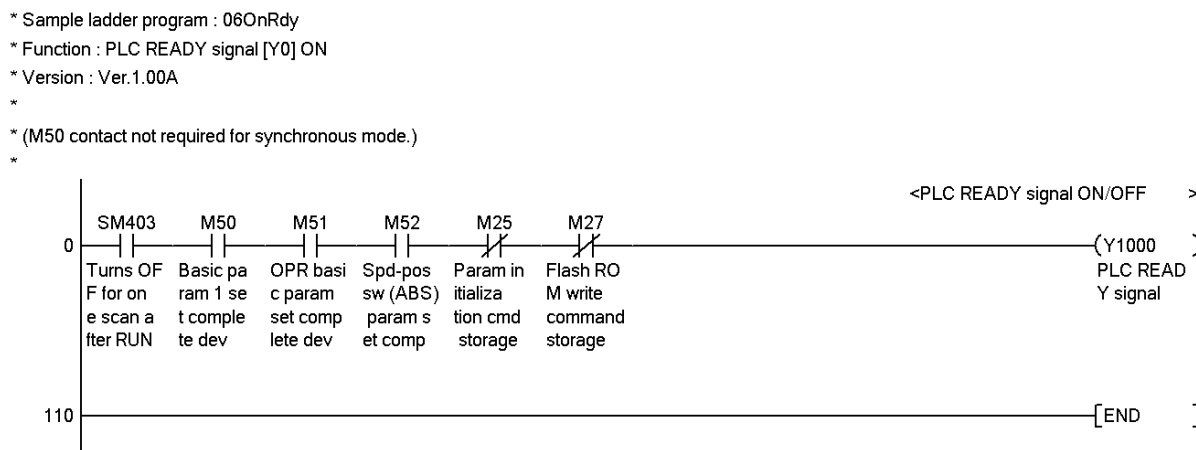
No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	SM403	位	可编程控制器就绪信号[Y0]ON 触发	起动后只有 1 个扫描周期为 OFF。
2	Y1000	位	可编程控制器就绪信号	-
3	M25	位	参数初始化指令存储	-
4	M27	位	快闪 ROM 写入指令存储	-
5	M50	位	基本参数 1 设置结束软元件	-
6	M51	位	原点复归基本参数设置结束软元件	-
7	M52	位	速·位切换 (ABS) 参数设置结束软元件	-

## 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

## 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3[安装在起始模块中使用时]的[使用样本梯形图的前提条件]中的[连锁程序的制作]内容。



### 3.7 定位启动编号设置

#### 功能概要

进行定位启动编号的设置。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

· LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(07SetNum)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X23	位	机械原点复归指令	-
2	X24	位	高速原点复归指令	-
3	X25	位	定位启动指令	-
4	X26	位	速度·位置切换运行指令	-
5	X27	位	速度·位置切换允许指令	-
6	X28	位	速度·位置切换禁止指令	-
7	X29	位	移动量变更指令	-
8	X2A	位	高级定位控制启动指令	-
9	X40	位	位置·速度切换运行指令	-
10	X41	位	位置·速度切换允许指令	-
11	X42	位	位置·速度切换禁止指令	-
12	X43	位	速度变更指令	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

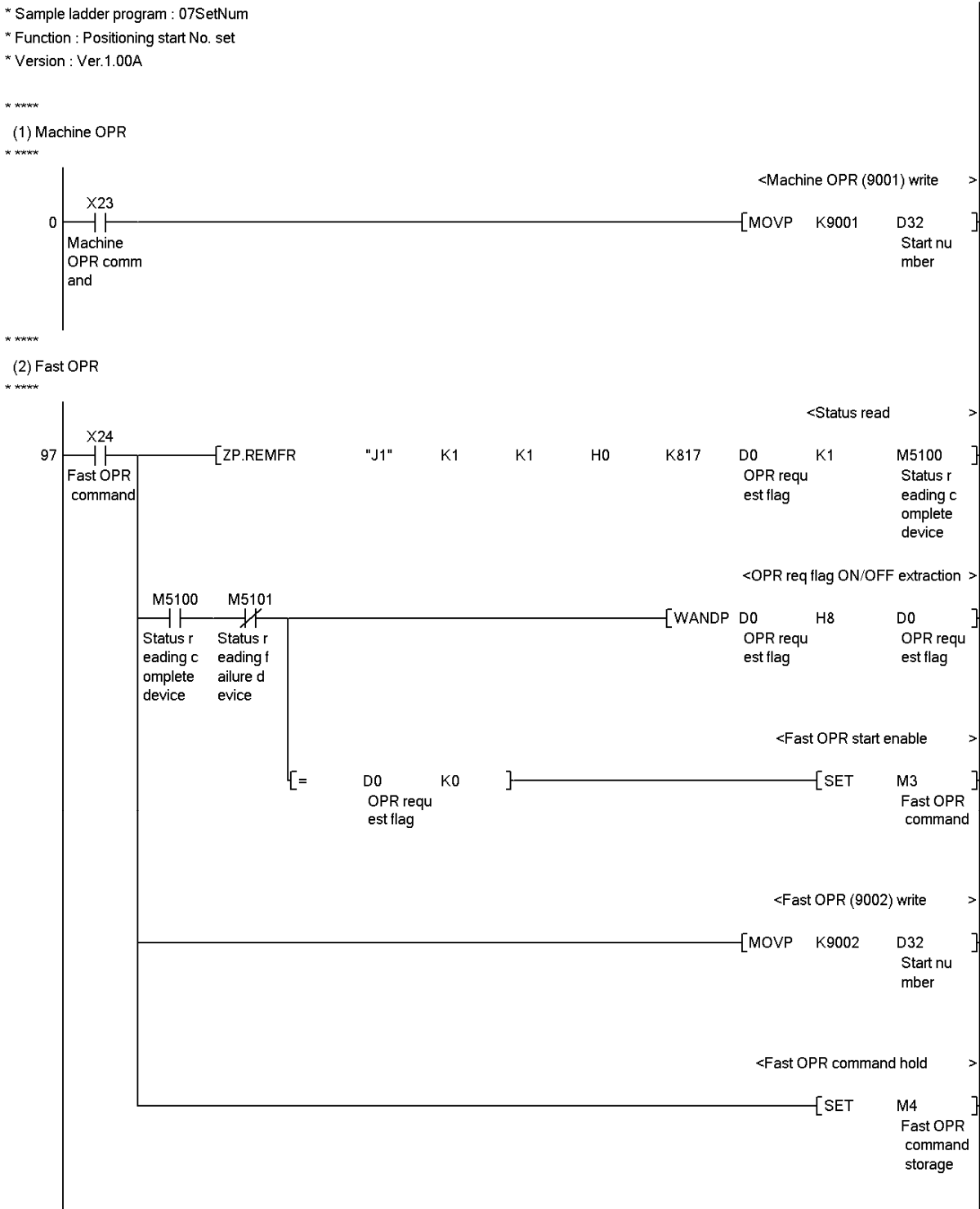
No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X23	位	机械原点复归指令	-
2	X24	位	高速原点复归指令	-
3	X25	位	定位启动指令	-
4	X26	位	速度・位置切换运行指令	-
5	X27	位	速度・位置切换允许指令	-
6	X28	位	速度・位置切换禁止指令	-
7	X29	位	移动量变更指令	-
8	X2A	位	高级定位控制启动指令	-
9	X40	位	位置・速度切换运行指令	-
10	X41	位	位置・速度切换允许指令	-
11	X42	位	位置・速度切换禁止指令	-
12	X43	位	速度变更指令	-
13	M3	位	高速原点复归指令	-
14	M4	位	高速原点复归指令存储	-
15	M6	位	定位启动指令存储	-
16	M5100	位	状态读取结束软元件	-
17	M5101	位	状态读取异常结束软元件	-
18	M5140	位	速度・位置切换允许结束软元件	-
19	M5150	位	移动量变更允许结束软元件	-
20	M5160	位	位置・速度切换允许结束软元件	-
21	M5170	位	速度变更结束软元件	-
22	D0	字	原点复归请求标志	取得原点复归请求标志。
23	D1	字	速度(低位 16 位)	设置速度。
24	D2	字	速度(高位 16 位)	
25	D3	字	移动量(低位 16 位)	设置移动量。
26	D4	字	移动量(高位 16 位)	
27	D32	字	启动编号	设置启动编号。
28	D86	字	速度・位置切换允许设置值	进行速度・位置切换允许设置。
29	D87	字	位置・速度切换允许设置值	进行位置・速度切换允许设置。

## 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

## 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3 [安装在起始模块中使用] 的 [使用样本梯形图的前提条件] 中的 [连锁程序的制作] 内容。



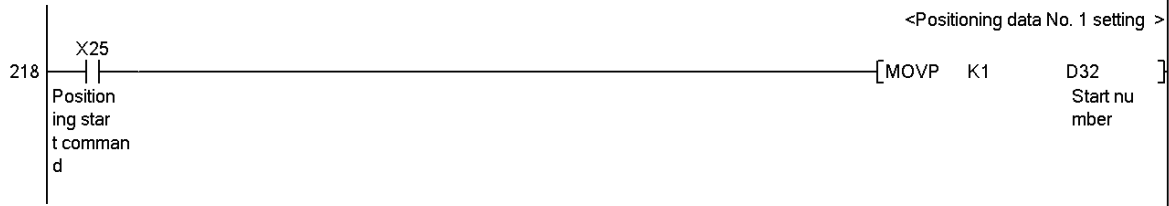
后续请参照下一页。



\* \*\*\*\*

(3) Positioning with positioning data No. 1

\* \*\*\*\*

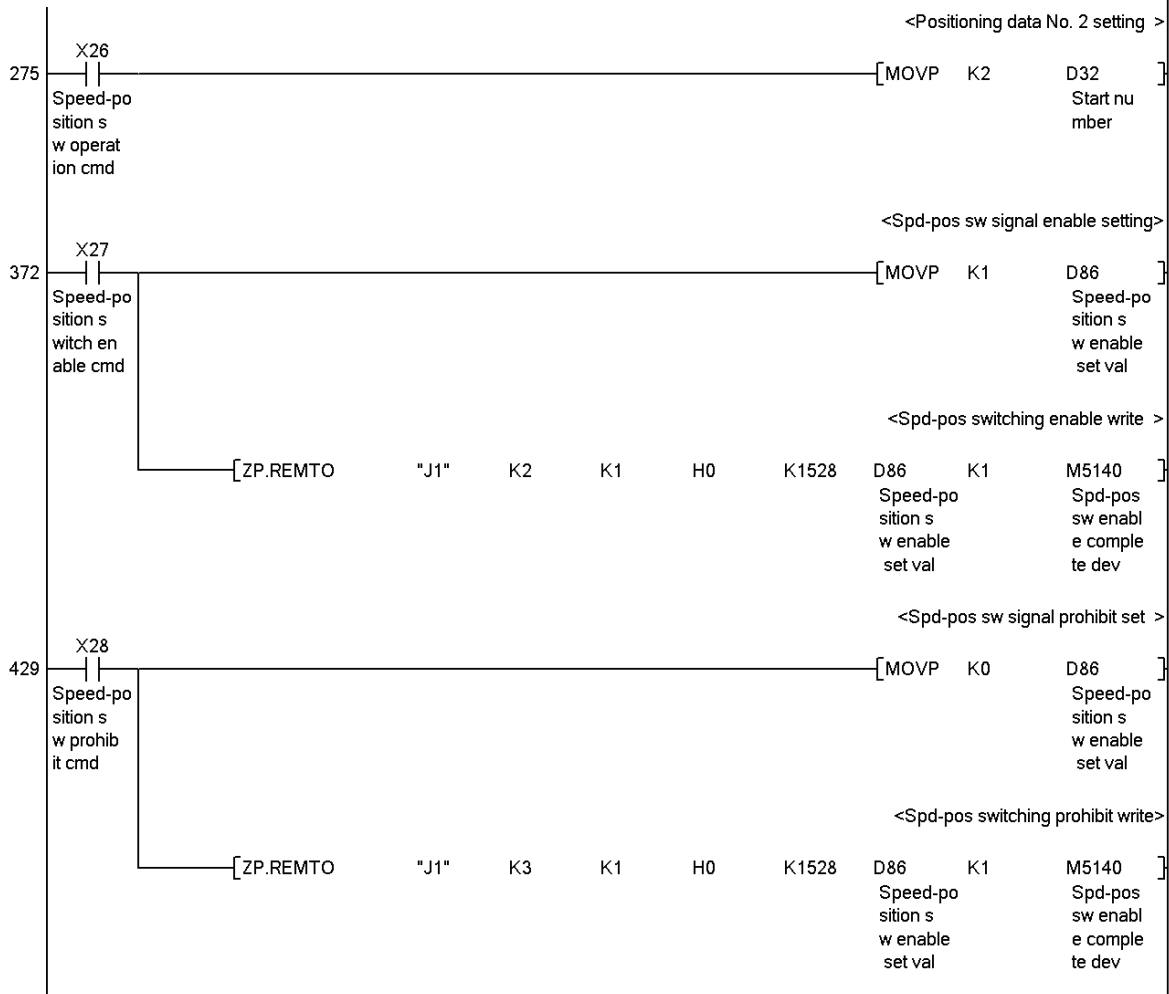


\* \*\*\*\*

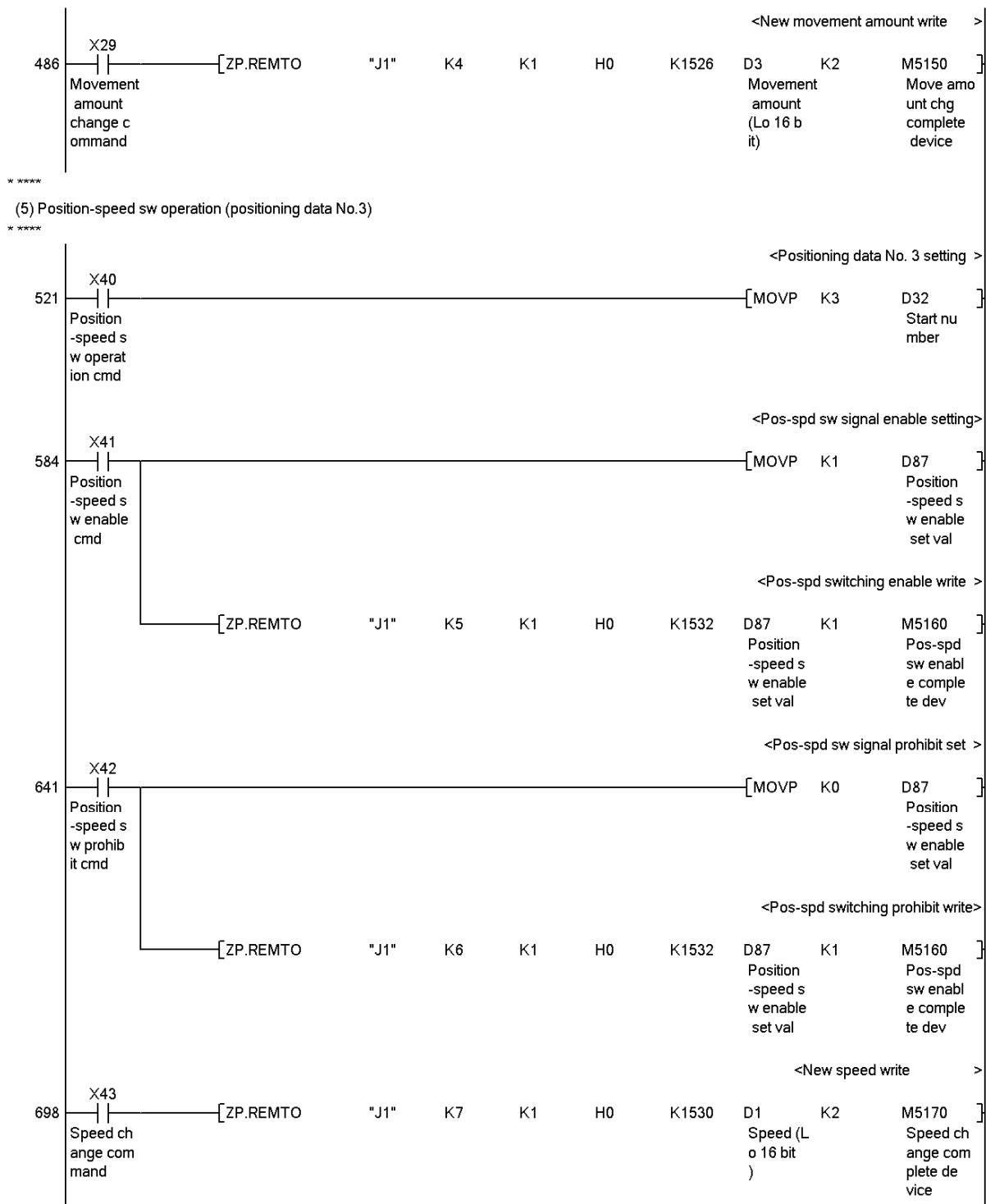
(4) Speed-position sw operation (Positioning data No. 2)

(In the ABS mode, new movement amount write is not needed.)

\* \*\*\*\*



后续请参照下一页。



后续请参照下一页



### 3.8 定位启动

#### 功能概要

进行轴 1 的定位启动。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(08StaPOS)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X4E	位	定位启动指令(Y启动)	-
2	X1000	位	LD75 准备就绪信号	-
3	X1004	位	轴 1 M 代码 ON 信号	-
4	X1008	位	轴 1 出错检测信号	-
5	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-
6	X1010	位	轴 1 启动结束信号	-
7	Y1010	位	轴 1 定位启动信号	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X4E	位	定位启动指令(Y启动)	-
2	X1000	位	LD75 准备就绪信号	-
3	X1004	位	轴 1 M 代码 ON 信号	-
4	X1008	位	轴 1 出错检测信号	-
5	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-
6	X1010	位	轴 1 启动结束信号	-
7	Y1010	位	轴 1 定位启动信号	-
8	M3	位	高速原点复归指令	-
9	M4	位	高速原点复归指令存储	-
10	M5	位	定位启动指令脉冲	-
11	M6	位	定位启动指令存储	-
12	M7	位	JOG/微动运行中标志	-
13	M9	位	手动脉冲发生器运行中标志	-
14	M5180	位	定位启动结束软元件	-
15	M5181	位	定位启动异常结束软元件	-
16	D32	字	启动编号	设置启动编号。

## 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

## 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3 [安装在起始模块中使用时的] [使用样本梯形图的前提条件] 中的 [连锁程序的制作] 内容。

\* Sample ladder program : 08StaPOS

\* Function : Positioning start

\* Version : Ver.1.00A

\* \*\*\*\*

When positioning start signal (Y1010) is used

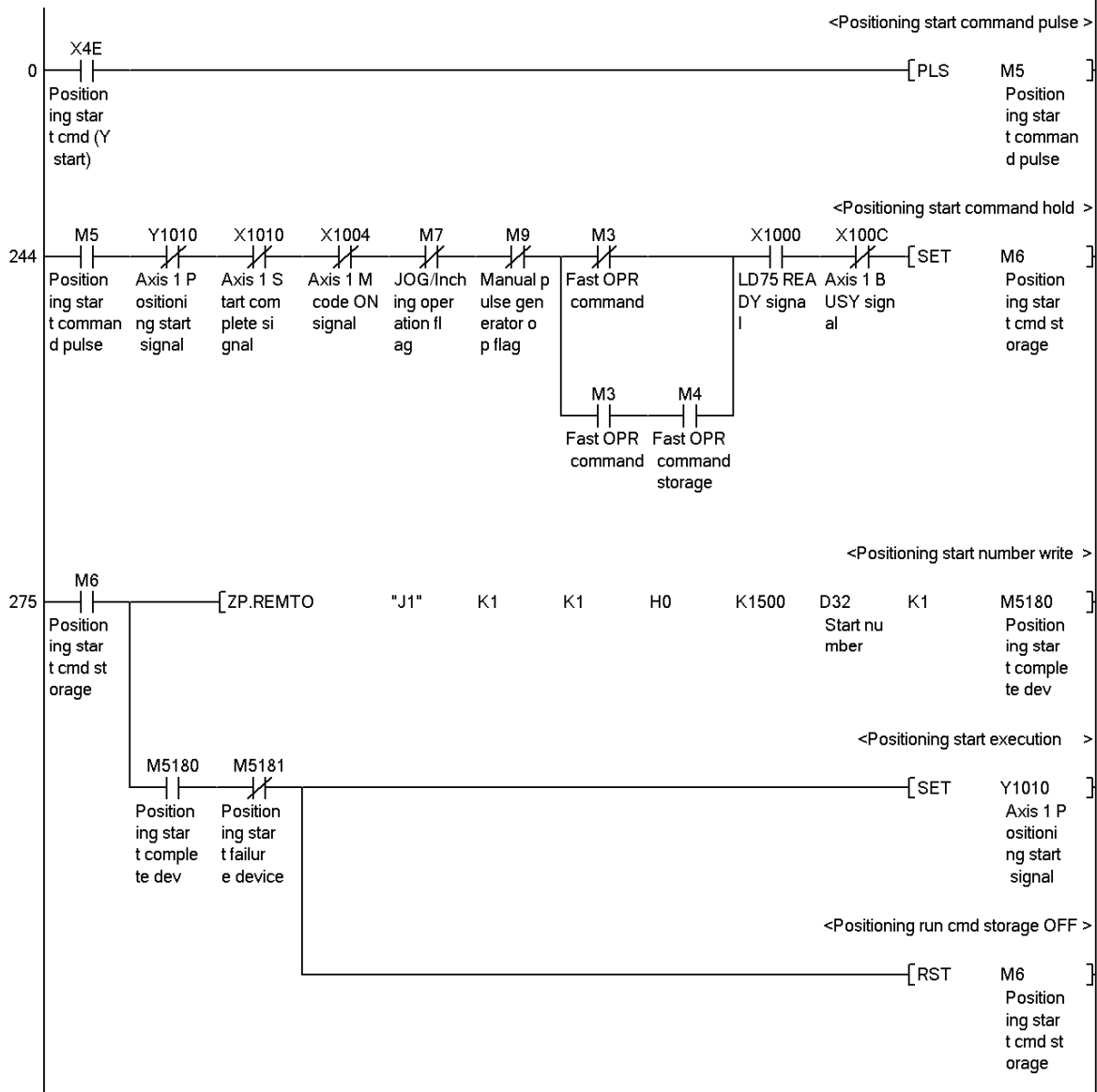
(When fast OPR is not made, contacts of M3/M4 not needed.)

(When M code is not used, contact of X1004 is not needed.)

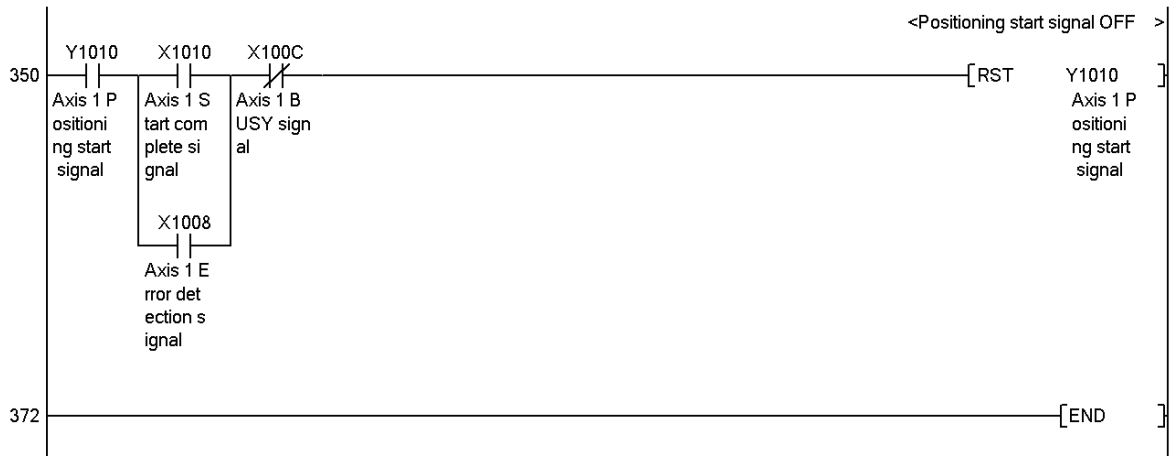
(When JOG/inching op is not done, contact of M7 not needed.)

(When man pulse gen op not done, contact of M3 not needed.)

\* \*\*\*\*



后续请参照下一页。



### 3.9 M代码OFF

#### 功能概要

进行 M 代码 OFF 请求的设置。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(09MCode)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X2C	位	M 代码 OFF 指令	-
2	X1004	位	轴 1 M 代码 ON 信号	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

#### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X2C	位	M 代码 OFF 指令	-
2	X1004	位	轴 1 M 代码 ON 信号	-
3	M5200	位	M 代码请求结束软元件	-
4	D90	字	M 码 OFF 请求设置值	设置 M 代码 OFF 请求设置值。

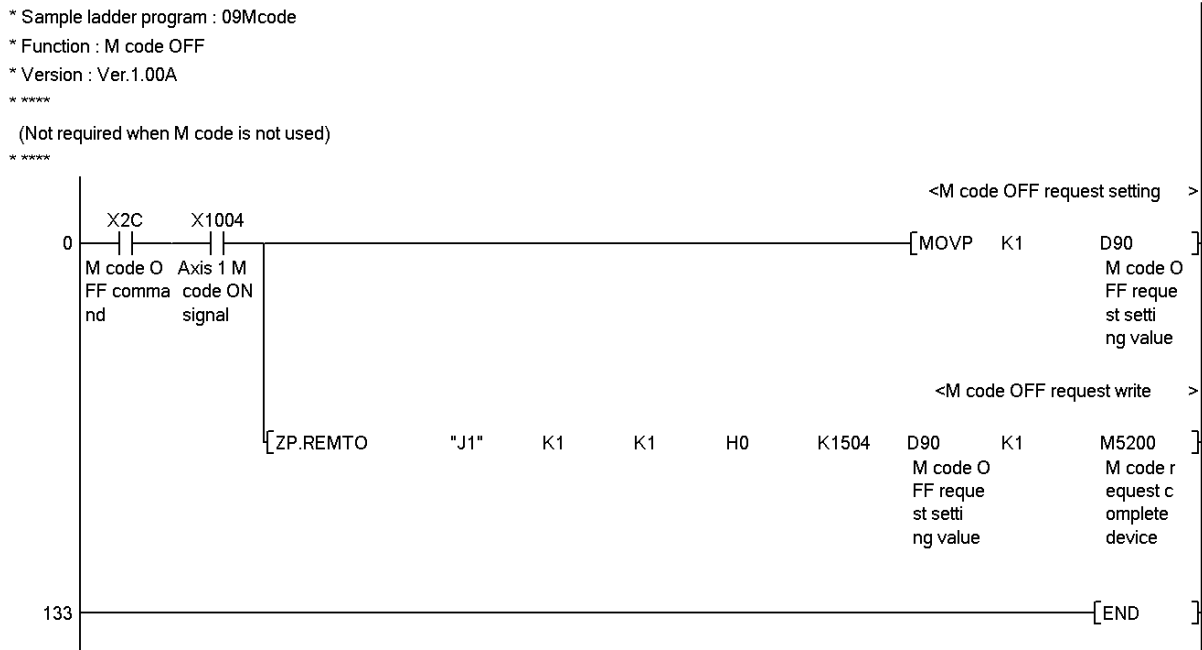
#### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作



# 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3[安装在起始模块中使用时]的[使用样本梯形图的前提条件]中的[连锁程序的制作]内容。



### 3.10 JOG运行设置

#### 功能概要

进行轴 1 的 JOG 运行设置。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(10SetJOG)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X2D	位	JOG 运行速度设置指令	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

#### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

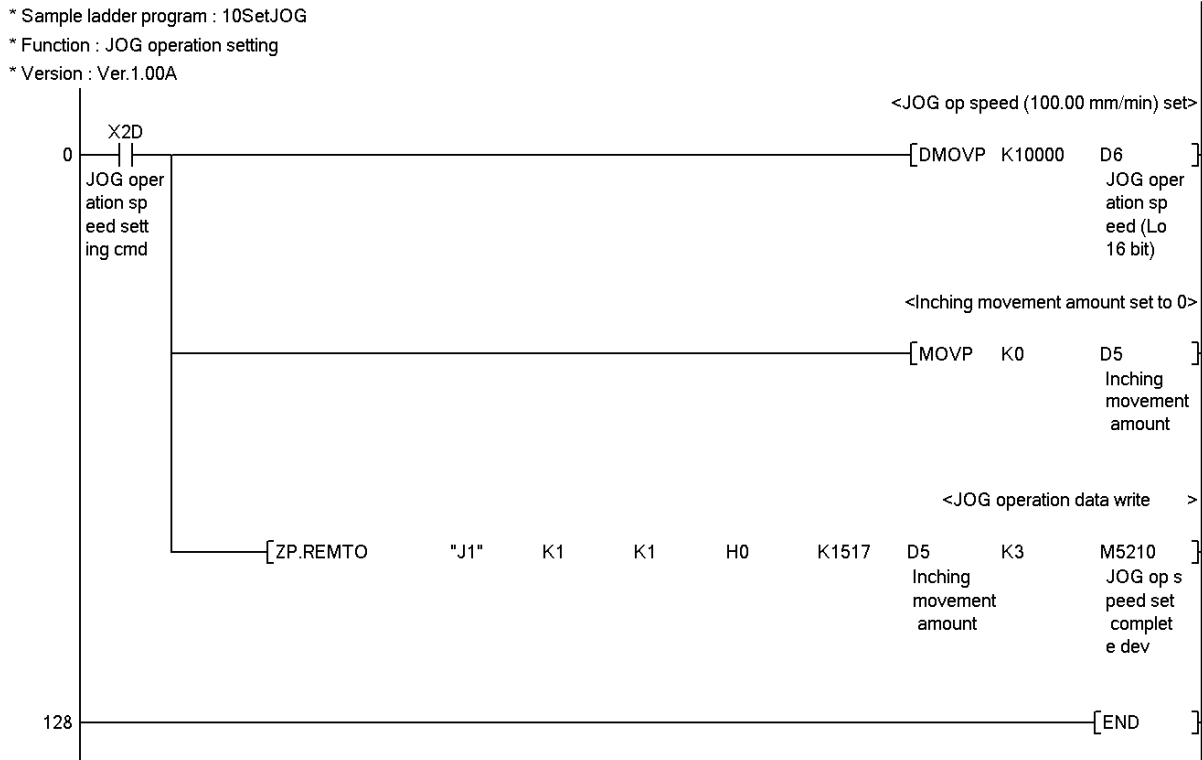
No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X2D	位	JOG 运行速度设置指令	-
2	M5210	位	JOG 运行速度设置结束软元件	-
3	D5	字	微动移动量	设置微动移动量。
4	D6	字	JOG 运行速度(低位 16 位)	设置 JOG 运行速度。
5	D7	字	JOG 运行速度(高位 16 位)	

#### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

## 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3 [安装在起始模块中使用时] 的 [使用样本梯形图的前提条件] 中的 [连锁程序的制作] 内容。



### 3.11 微动运行设置

#### 功能概要

进行轴 1 的微动运行设置。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(11SetINT)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X44	位	微动移动量设置指令	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

#### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X44	位	微动移动量设置指令	-
2	M5220	位	微动移动量设置结束软元件	-
3	D5	字	微动移动量	设置微动移动量。

#### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

## 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3[安装在起始模块中使用时]的[使用样本梯形图的前提条件]中的[连锁程序的制作]内容。



### 3.12 JOG运行/微动运行执行

#### 功能概要

进行轴 1 的 JOG 运行/微动运行。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(12RunJOG)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X2E	位	正转 JOG/微动指令	-
2	X2F	位	反转 JOG/微动指令	-
3	X1000	位	LD75 准备就绪信号	-
4	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-
5	Y1008	位	轴 1 正转 JOG 启动信号	-
6	Y1009	位	轴 1 反转 JOG 启动信号	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

#### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

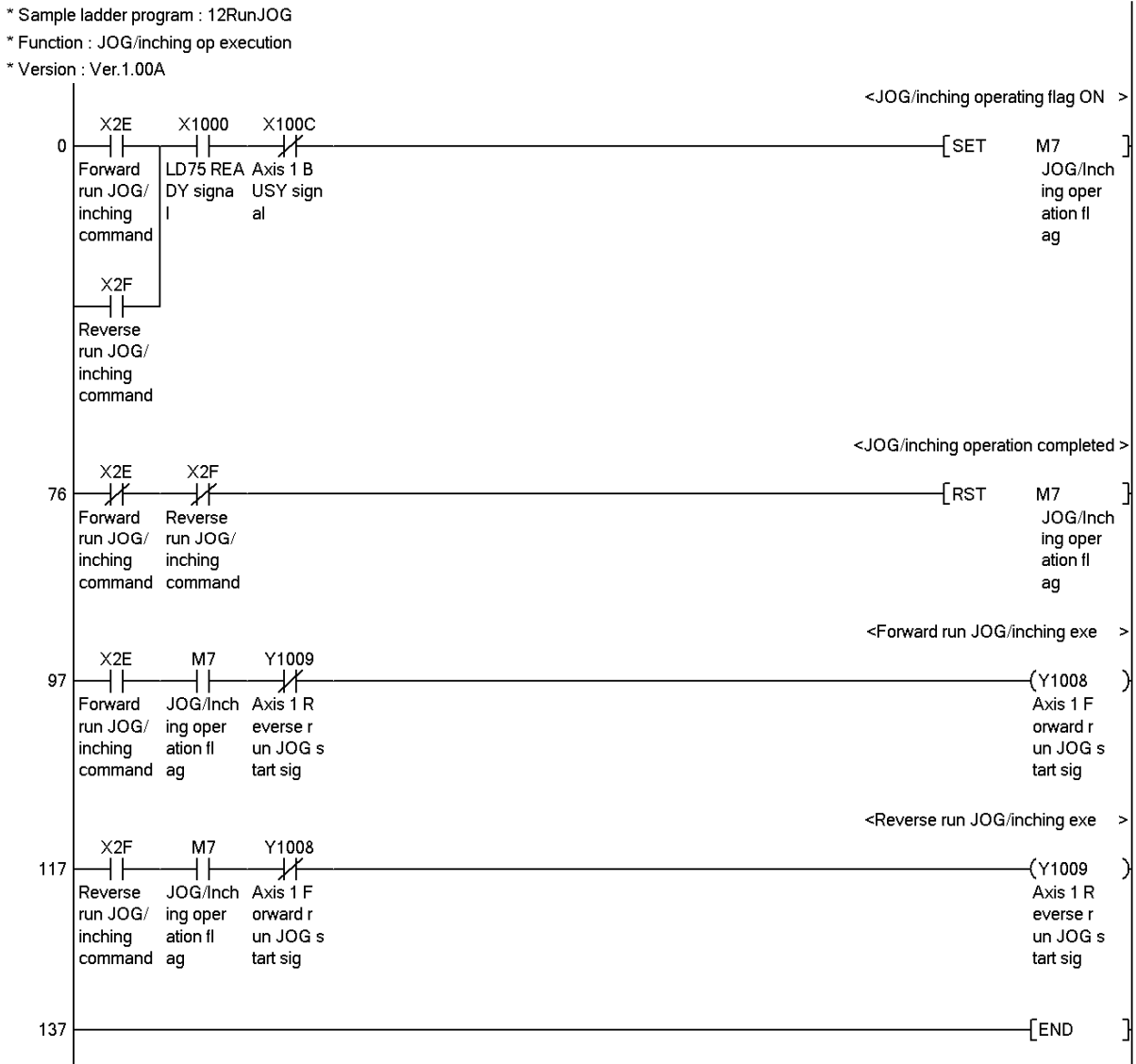
No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X2E	位	正转 JOG/微动指令	-
2	X2F	位	反转 JOG/微动指令	-
3	X1000	位	LD75 准备就绪信号	-
4	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-
5	Y1008	位	轴 1 正转 JOG 启动信号	-
6	Y1009	位	轴 1 反转 JOG 启动信号	-
7	M7	位	JOG/微动运行中标志	-

## 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

## 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3[安装在起始模块中使用时]的[使用样本梯形图的前提条件]中的[连锁程序的制作]内容。



### 3.13 手动脉冲发生器运行

#### 功能概要

进行轴 1 的手动脉冲发生器运行。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(13RunMPG)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X30	位	手动脉冲发生器运行允许指令	-
2	X31	位	手动脉冲发生器运行禁止指令	-
3	X1000	位	LD75 准备就绪信号	-
4	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。



## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

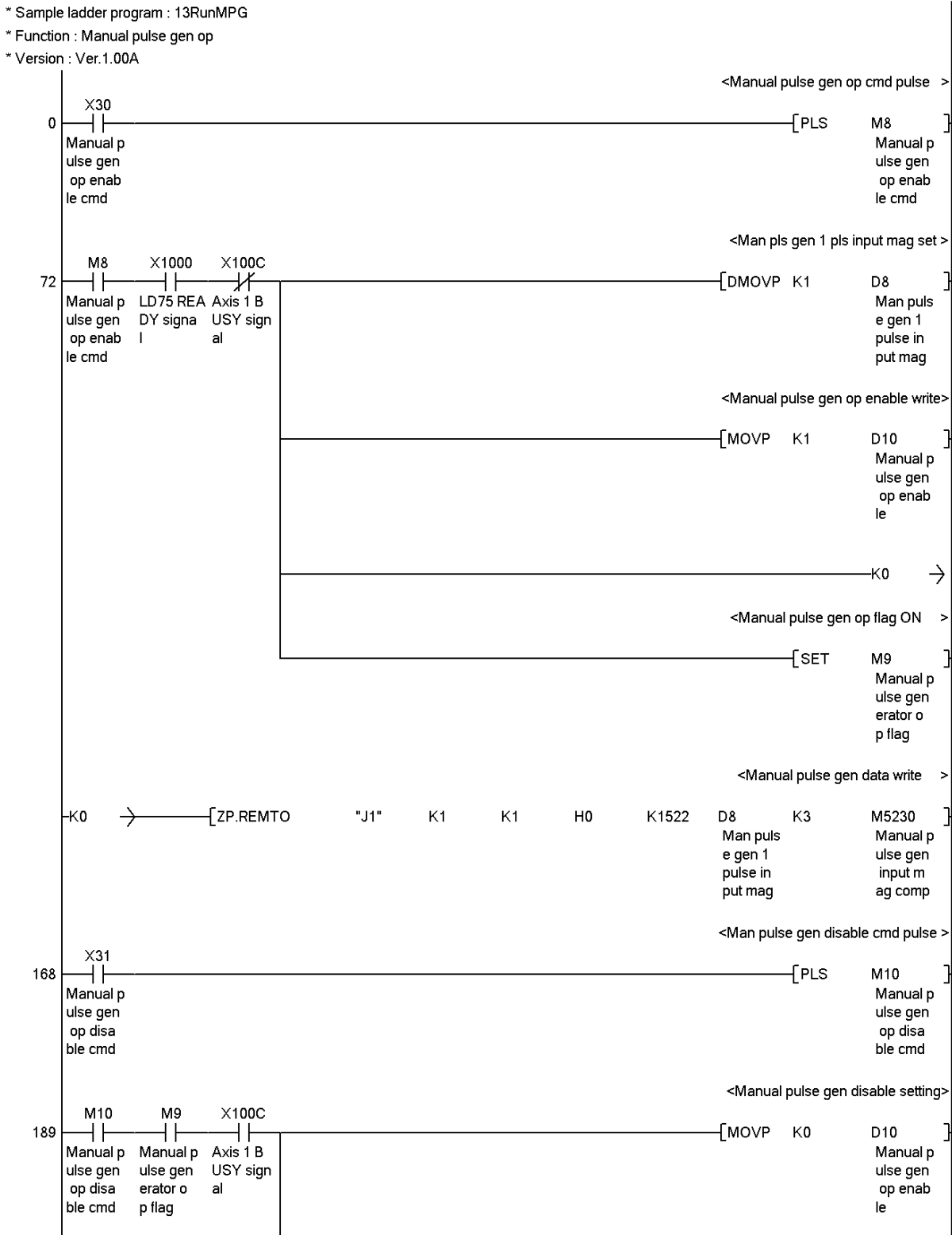
No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X30	位	手动脉冲发生器运行允许指令	-
2	X31	位	手动脉冲发生器运行禁止指令	-
3	X1000	位	LD75 准备就绪信号	-
4	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-
5	M8	位	手动脉冲发生器运行允许指令	-
6	M9	位	手动脉冲发生器运行中标志	-
7	M10	位	手动脉冲发生器运行禁止指令	-
8	M5230	位	手动脉冲发生器输入倍率设置结束软元件	-
9	M5240	位	手动脉冲发生器设置结束软元件	-
10	D8	字	手动脉冲发生器 1 脉冲输入倍率(低位 16 位)	设置手动脉冲发生器 1 脉冲输入倍率。
11	D9	字	手动脉冲发生器 1 脉冲输入倍率(高位 16 位)	
12	D10	字	手动脉冲发生器运行允许	设置手动脉冲发生器运行允许。

## 版本升级履历

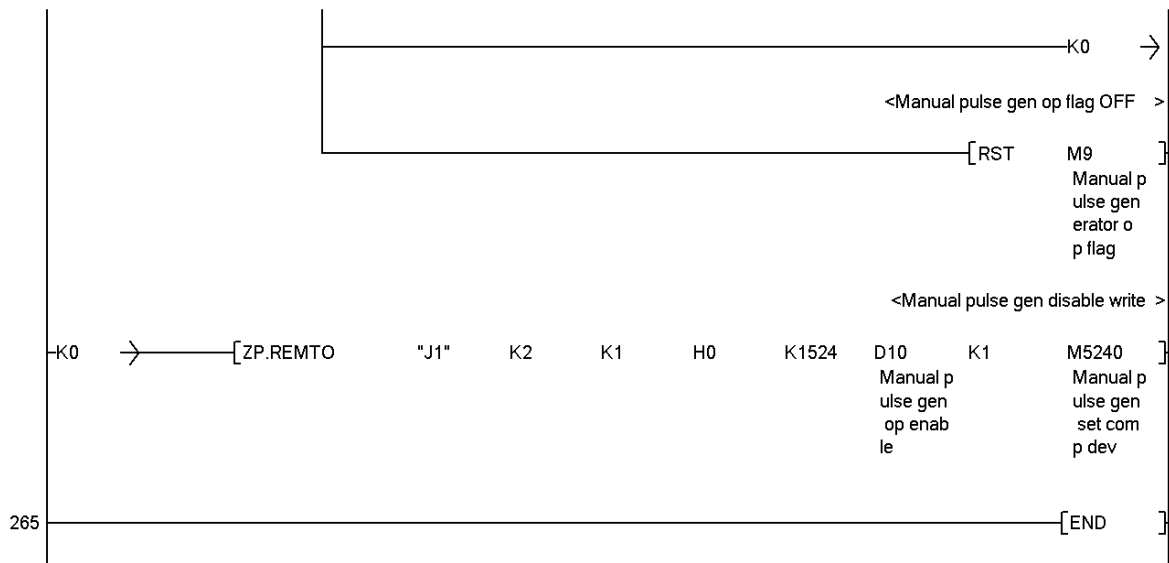
版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

# 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3[安装在起始模块中使用时的][使用样本梯形图的前提条件]中的[连锁程序的制作]内容。



后续请参照下一页。



### 3.14 速度变更

#### 功能概要

进行轴 1 的速度变更。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(14ChgSpd)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X32	位	速度变更指令	-
2	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

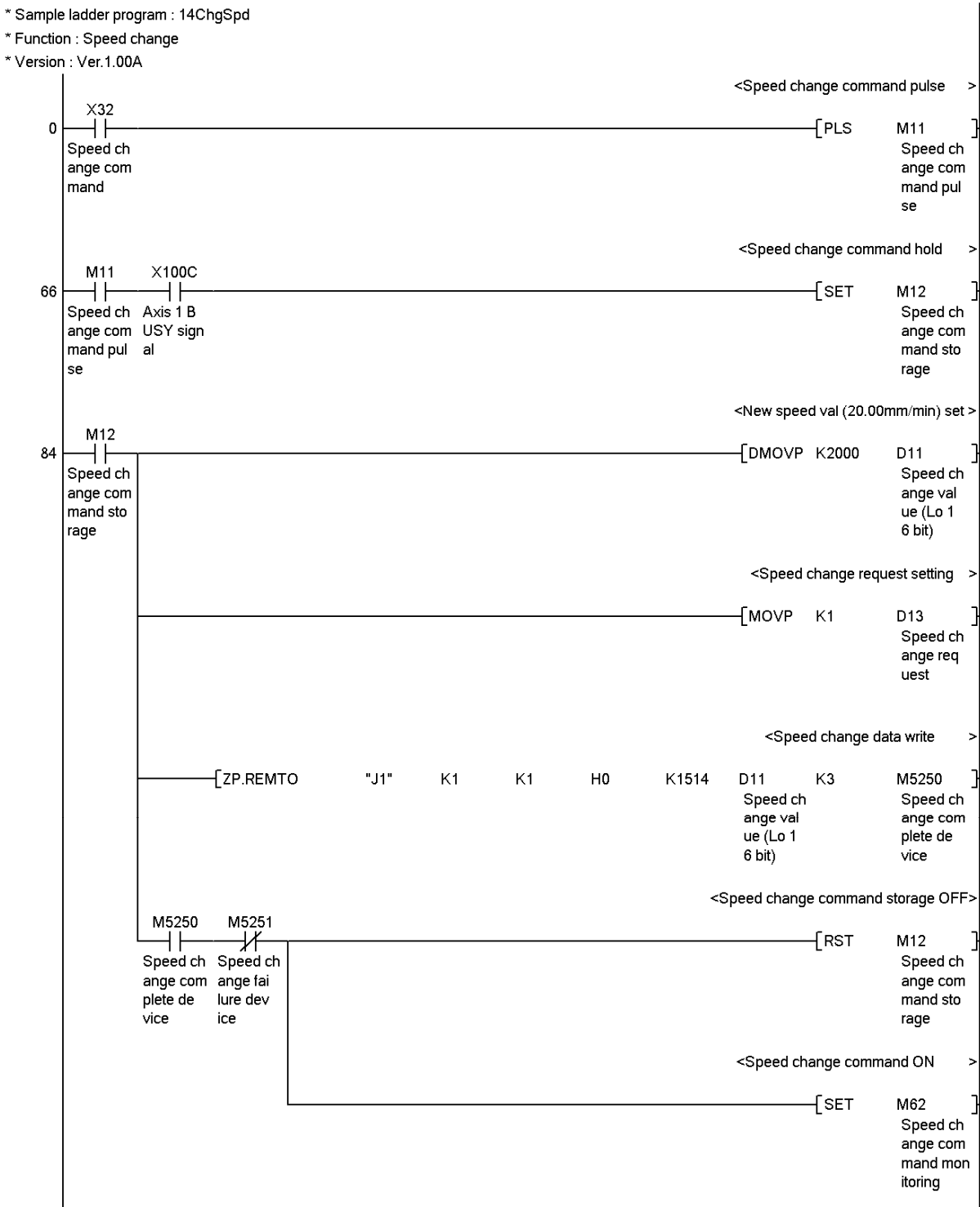
No.	软元件名	数据类型	用 途	备 注
1	X32	位	速度变更指令	-
2	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-
3	M11	位	速度变更指令脉冲	-
4	M12	位	速度变更指令存储	-
5	M62	位	速度变更指令确认	-
6	M5250	位	速度变更结束软元件	-
7	M5251	位	速度变更异常结束软元件	-
8	D11	字	速度变更值(低位 16 位)	设置速度变更值。
9	D12	字	速度变更值(高位 16 位)	
10	D13	字	速度变更请求	设置速度变更请求。

## 版本升级履历

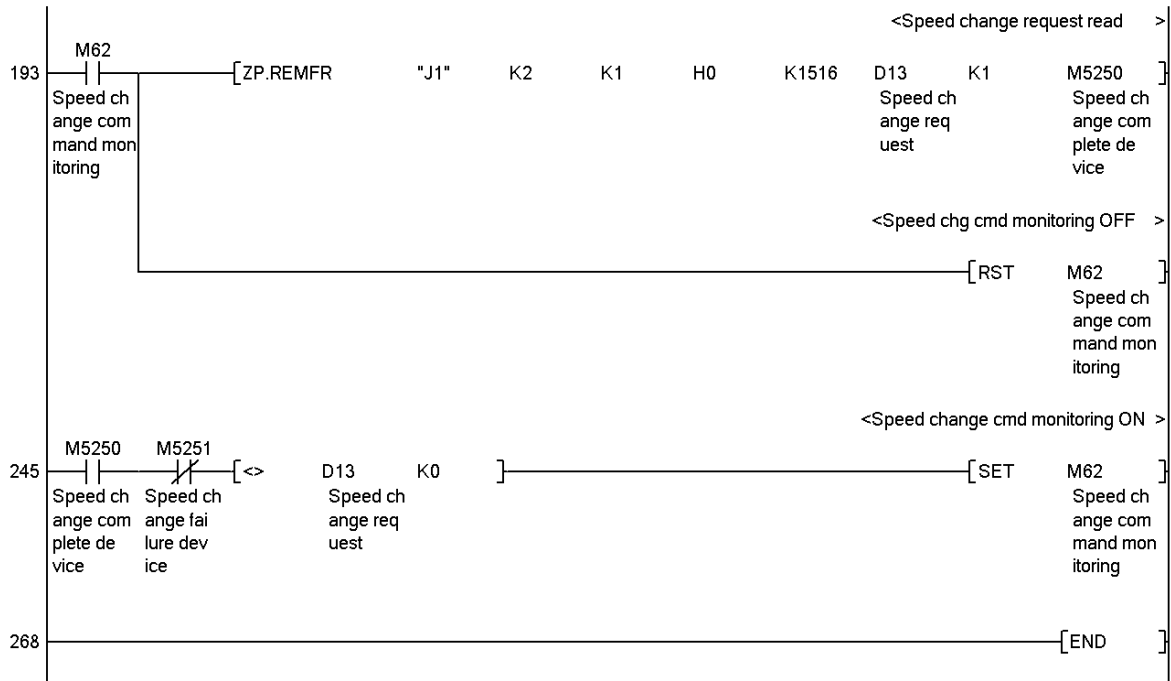
版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

## 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3 [安装在起始模块中使用时的] [使用样本梯形图的前提条件] 中的 [连锁程序的制作] 内容。



后续请参照下一页。



### 3.15 手工变动

#### 功能概要

进行轴 1 的手工变动值设置。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

· LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(150vrRid)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X33	位	手工变动指令	-
2	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

#### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X33	位	手工变动指令	-
2	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-
3	M13	位	手工变动指令	-
4	M5260	位	手工变动结束软元件	-
5	D14	字	手工变动值	设置手工变动值。

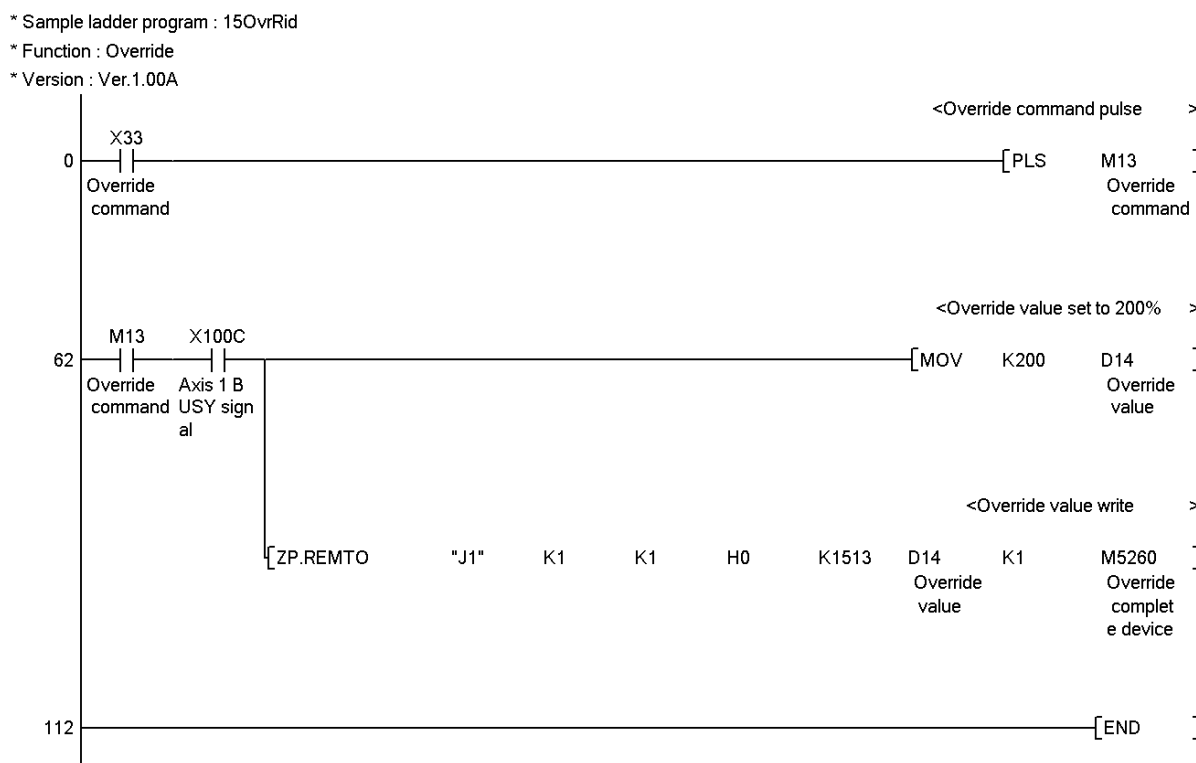
#### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作



## 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3 [安装在起始模块中使用时] 的 [使用样本梯形图的前提条件] 中的 [连锁程序的制作] 内容。



### 3.16 加减速时间变更

#### 功能概要

进行轴 1 的加减速时间的变更。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(16ChgTim)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X34	位	加减速时间变更指令	-
2	X35	位	加减速时间变更禁止指令	-
3	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

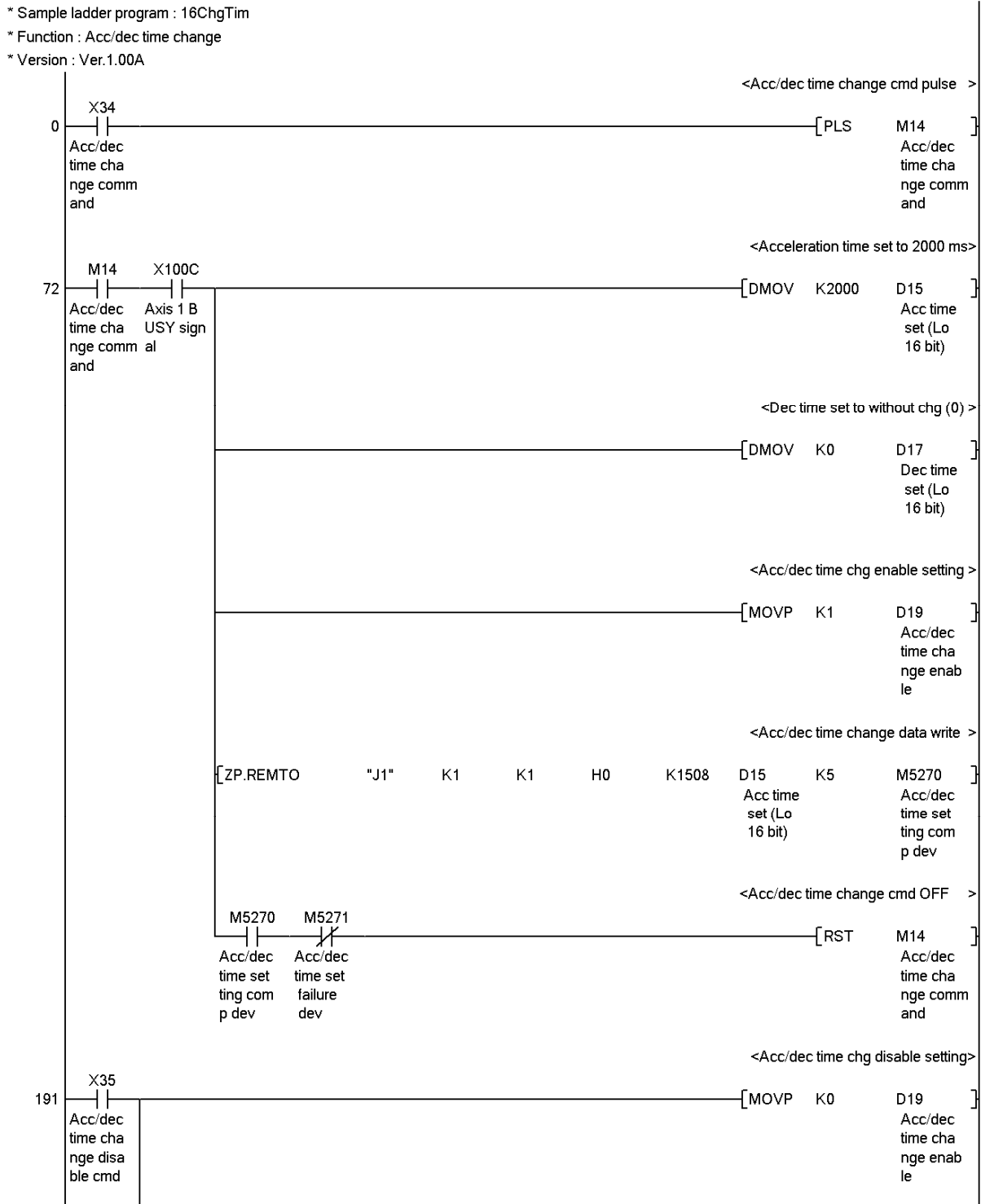
No.	软元件名	数据类型	用 途	备 注
1	X34	位	加减速时间变更指令	-
2	X35	位	加减速时间变更禁止指令	-
3	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-
4	M14	位	加减速时间变更指令	-
5	M5270	位	加减速时间设置结束软元件	-
6	M5271	位	加减速时间设置异常结束软元件	-
7	M5280	位	加减速时间变更结束软元件	-
8	D15	字	加速时间设置(低位 16 位)	设置加速时间设置值。
9	D16	字	加速时间设置(高位 16 位)	
10	D17	字	减速时间设置(低位 16 位)	设置减速时间设置值。
11	D18	字	减速时间设置(高位 16 位)	
12	D19	字	加减速时间变更允许	设置加减速时间变更允许。

## 版本升级履历

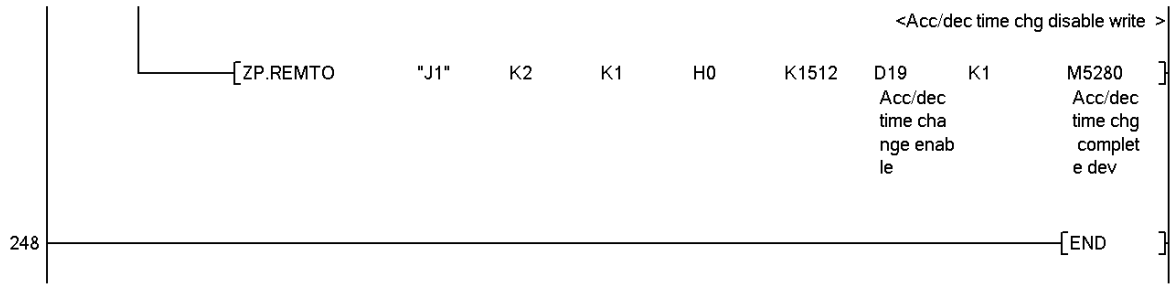
版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

# 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3 [安装在起始模块中使用时的] [使用样本梯形图的前提条件] 中的 [连锁程序的制作] 内容。



后续请参照下一页。



### 3.17 单步运行

#### 功能概要

进行轴 1 的单步运行。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

· LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(17RunStp)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X37	位	单步运行指令	-
2	X1010	位	轴 1 启动结束信号	-
3	Y1010	位	轴 1 定位启动信号	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

#### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

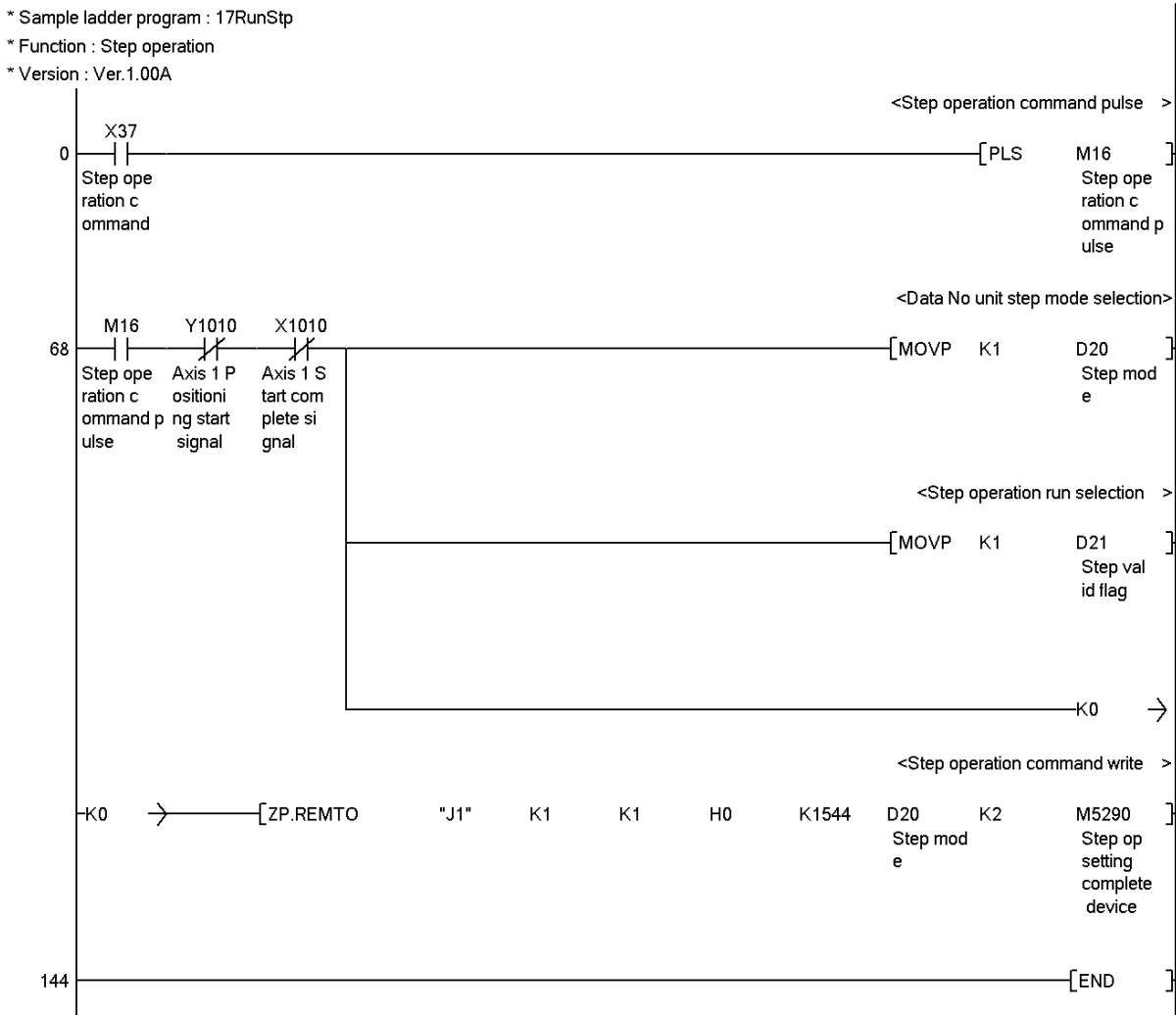
No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X37	位	单步运行指令	-
2	X1010	位	轴 1 启动结束信号	-
3	Y1010	位	轴 1 定位启动信号	-
4	M16	位	单步运行指令脉冲	-
5	M5290	位	单步运行设置结束软元件	-
6	D20	字	单步模式	设置单步模式。
7	D21	字	单步有效标志	设置单步有效标志。

## 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

## 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3[安装在起始模块中使用时]的[使用样本梯形图的前提条件]中的[连锁程序的制作]内容。



### 3.18 跳跃

#### 功能概要

进行跳跃运行。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(18RunSkp)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X38	位	跳跃指令	-
2	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

#### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X38	位	跳跃指令	-
2	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-
3	M17	位	跳跃指令脉冲	-
4	M18	位	跳跃指令存储	-
5	M64	位	跳跃指令确认	-
6	M5300	位	跳跃指令结束软元件	-
7	M5301	位	跳跃指令异常结束软元件	-
8	D91	字	跳跃指令设置值	设置跳跃指令设置值。

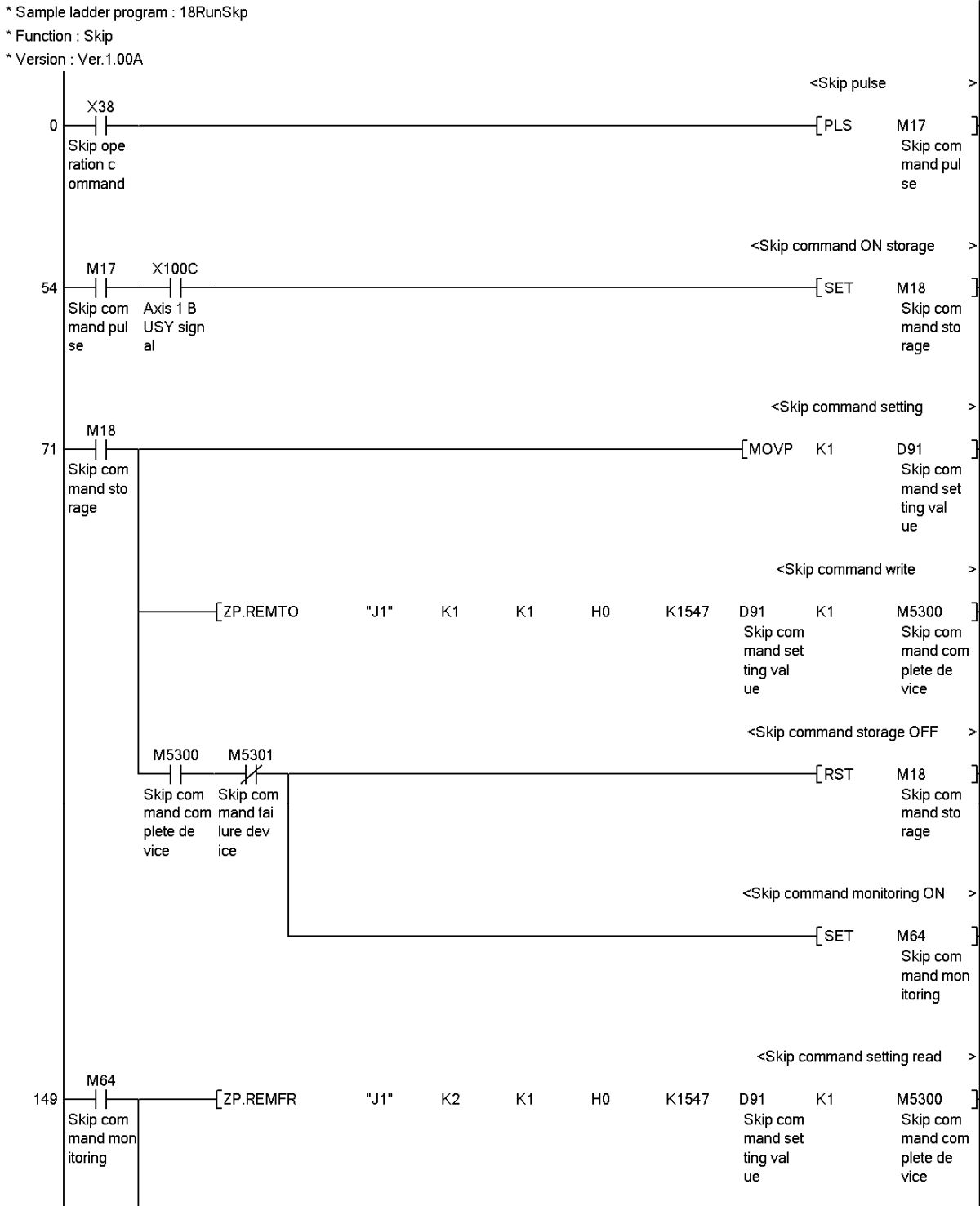


## 版本升级履历

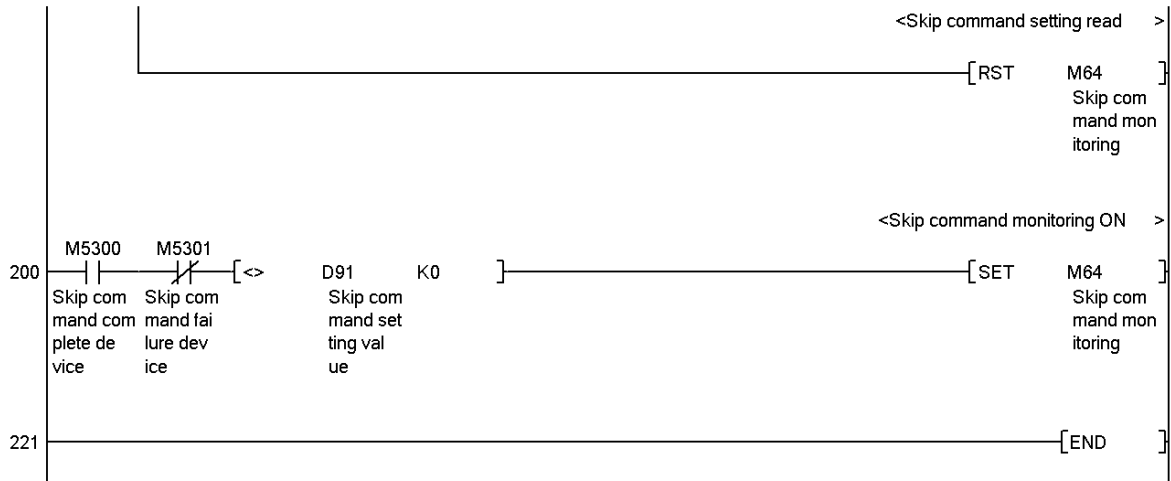
版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

# 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3[安装在起始模块中使用时的][使用样本梯形图的前提条件]中的[连锁程序的制作]内容。



后续请参照下一页。



### 3.19 连续运行中断

#### 功能概要

进行轴 1 的连续运行中断请求。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(19StpCon)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X3A	位	连续运行中断指令	-
2	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

#### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

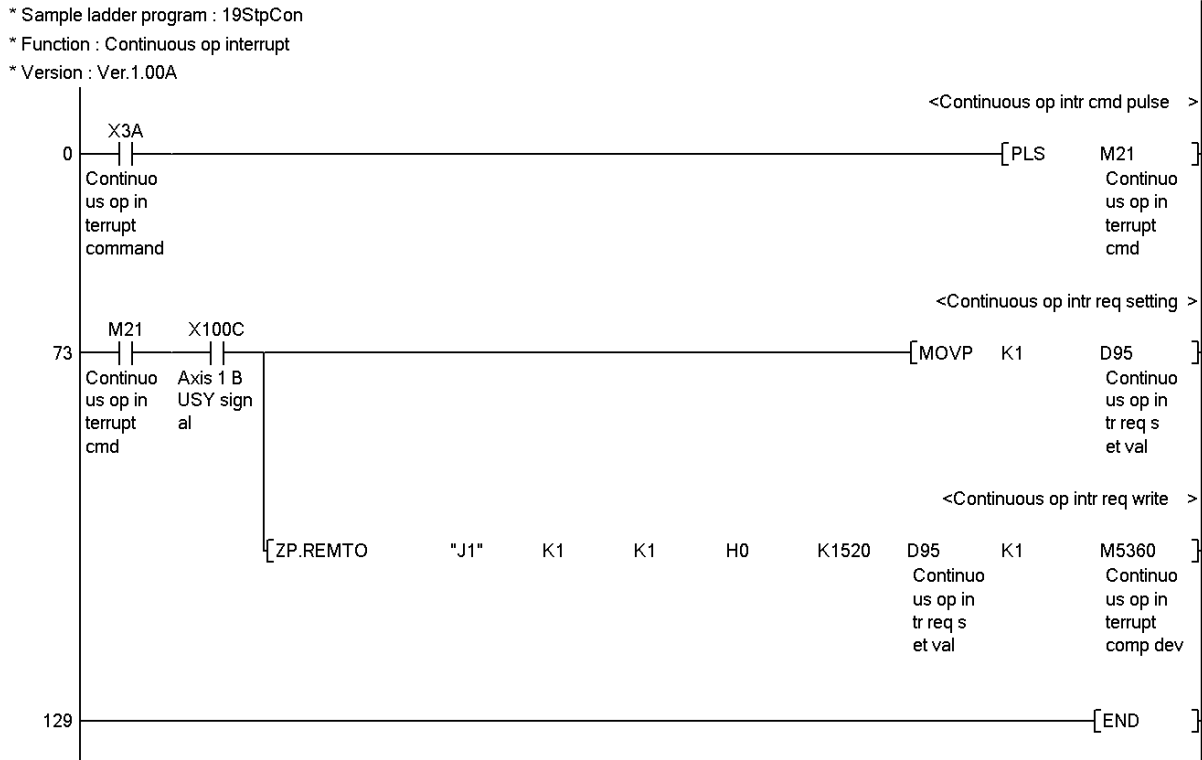
No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X3A	位	连续运行中断指令	-
2	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-
3	M21	位	连续运行中断指令	-
4	M5360	位	连续运行中断结束软元件	-
5	D95	字	连续运行中断请求设置值	设置连续运行中断请求设置值。

#### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

# 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3[安装在起始模块中使用时的][使用样本梯形图的前提条件]中的[连锁程序的制作]内容。



### 3.20 目标位置变更

#### 功能概要

进行轴 1 的目标位置变更。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(20ChgPOS)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X45	位	目标位置变更指令	-
2	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X45	位	目标位置变更指令	-
2	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-
3	M30	位	目标位置变更指令脉冲	-
4	M31	位	目标位置变更指令存储	-
5	M63	位	目标位置变更指令确认	-
6	M5310	位	目标位置变更结束软元件	-
7	M5311	位	目标位置变更异常结束软元件	-
8	D23	字	目标位置(低位 16 位)	设置目标位置。
9	D24	字	目标位置(高位 16 位)	
10	D25	字	目标速度(低位 16 位)	设置目标速度。
11	D26	字	目标速度(高位 16 位)	
12	D27	字	目标位置变更请求	设置目标位置变更请求。

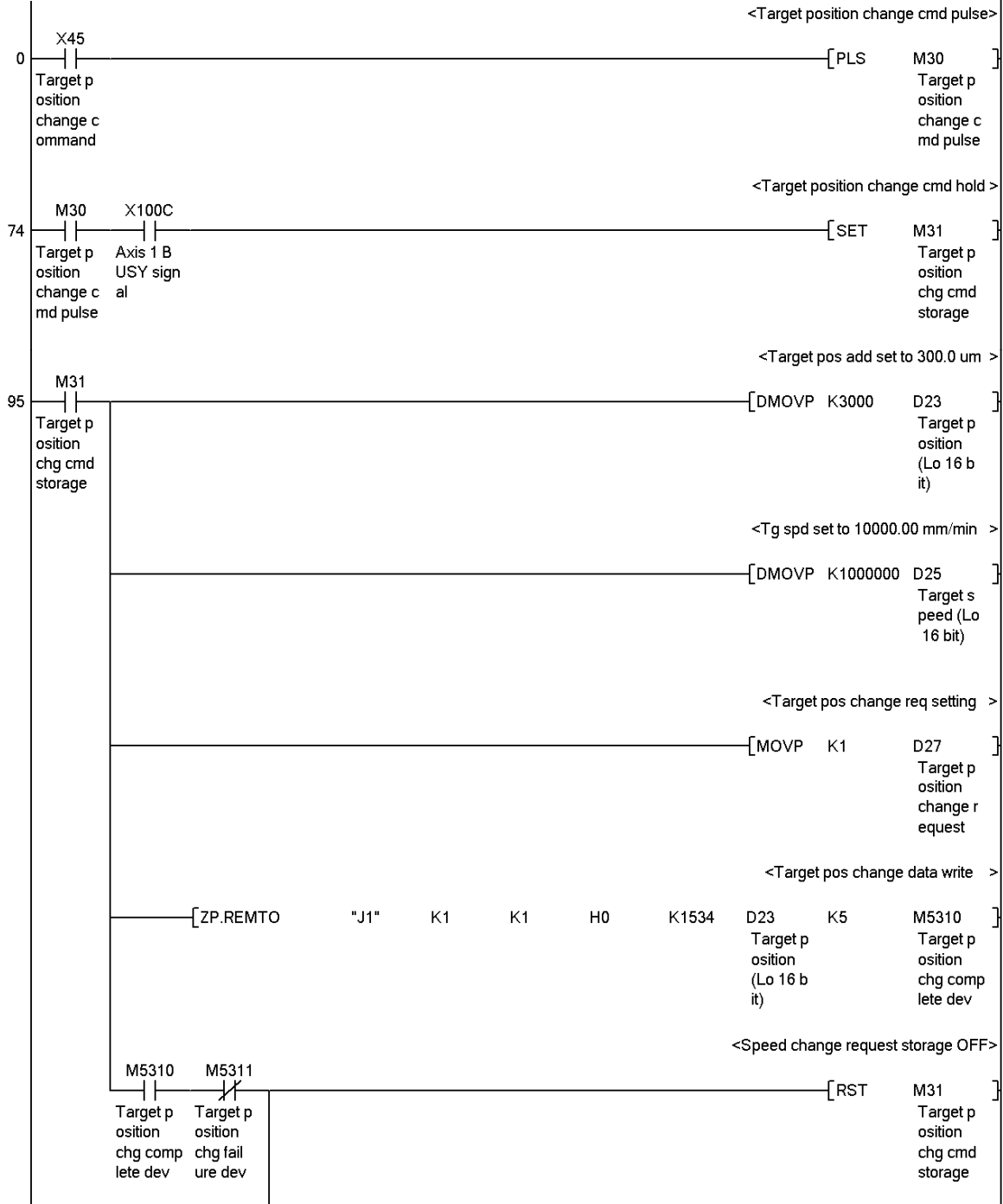
## 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

# 程序

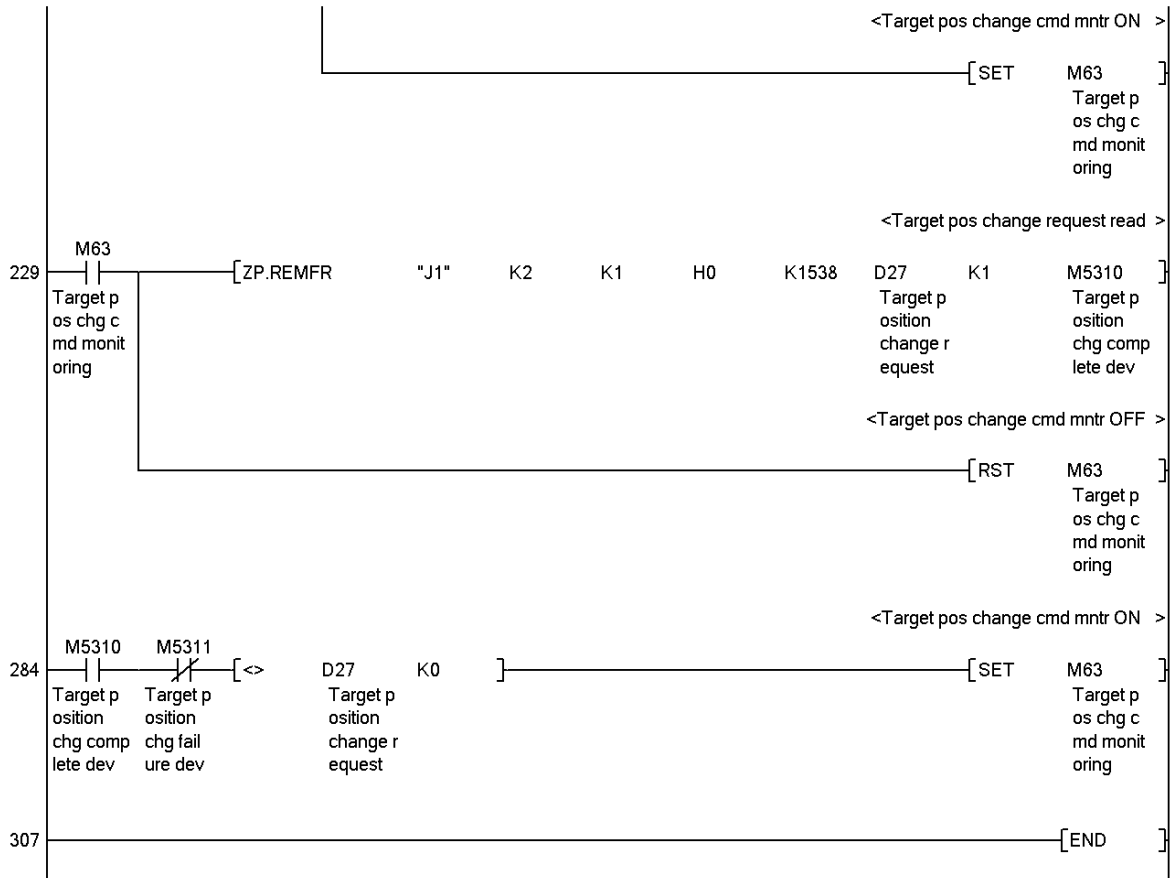
\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3 [安装在起始模块中使用时的] [使用样本梯形图的前提条件] 中的 [连锁程序的制作] 内容。

\* Sample ladder program : 20ChgPOS  
 \* Function : Target position change  
 \* Version : Ver.1.00A



后续请参照下一页。





### 3.21 重启动

#### 功能概要

进行轴 1 的重启动。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(21Restat)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X3B	位	重启动指令	-
2	X1010	位	轴 1 启动结束信号	-
3	X1014	位	轴 1 定位结束信号	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

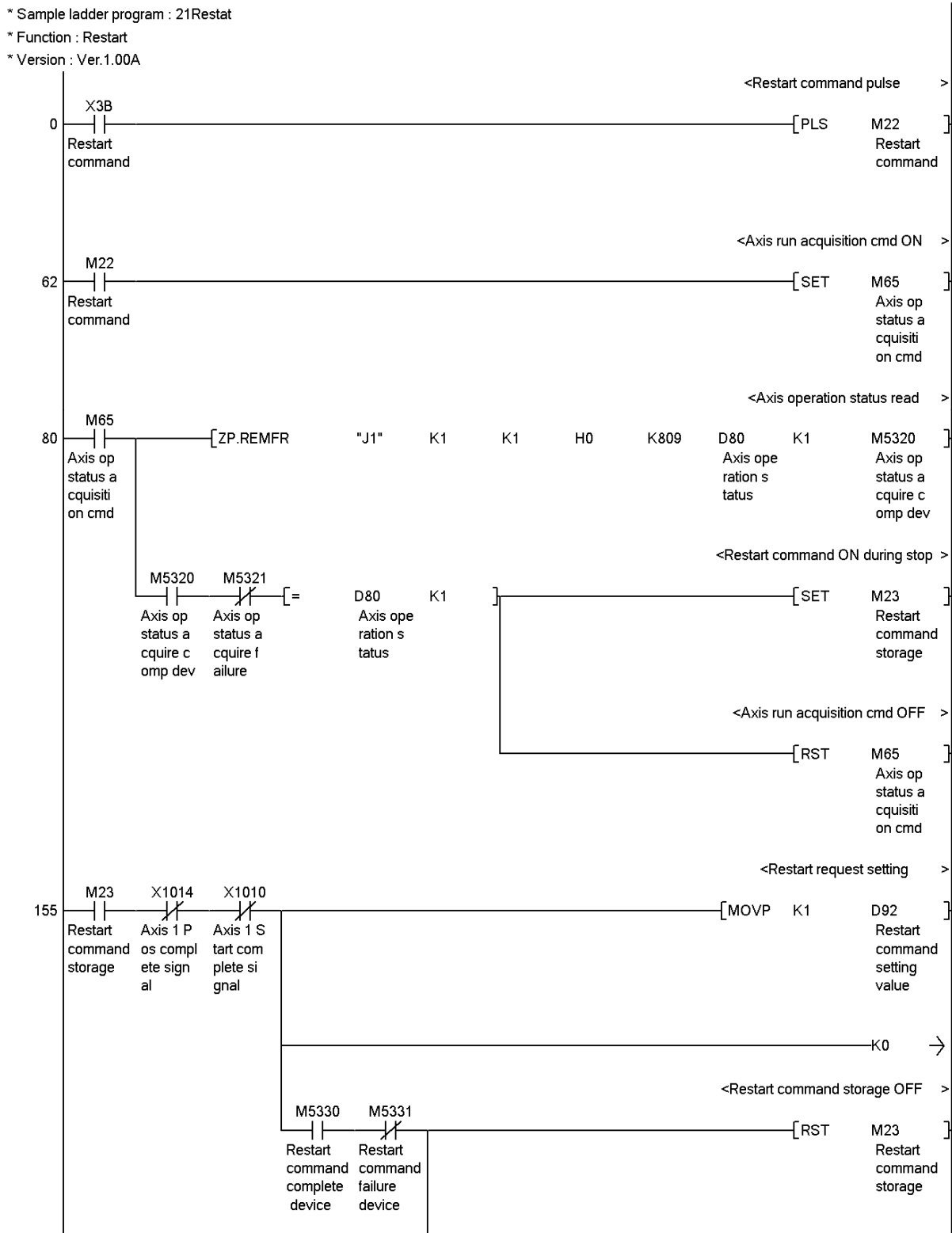
No.	软元件名	数据类型	用 途	备 注
1	X3B	位	重启动指令	-
2	X1010	位	轴 1 启动结束信号	-
3	X1014	位	轴 1 定位结束信号	-
4	M22	位	重启动指令	-
5	M23	位	重启动指令存储	-
6	M61	位	重启动指令确认脉冲	-
7	M65	位	轴动作状态获取指令	-
8	M5320	位	轴动作状态获取结束软元件	-
9	M5321	位	轴动作状态获取异常结束软元件	-
10	M5330	位	重启动指令结束软元件	-
11	M5331	位	重启动指令异常结束软元件	-
12	D80	字	轴动作状态	取得轴动作状态。
13	D92	字	重启动指令设置值	设置重启动指令设置值。

## 版本升级履历

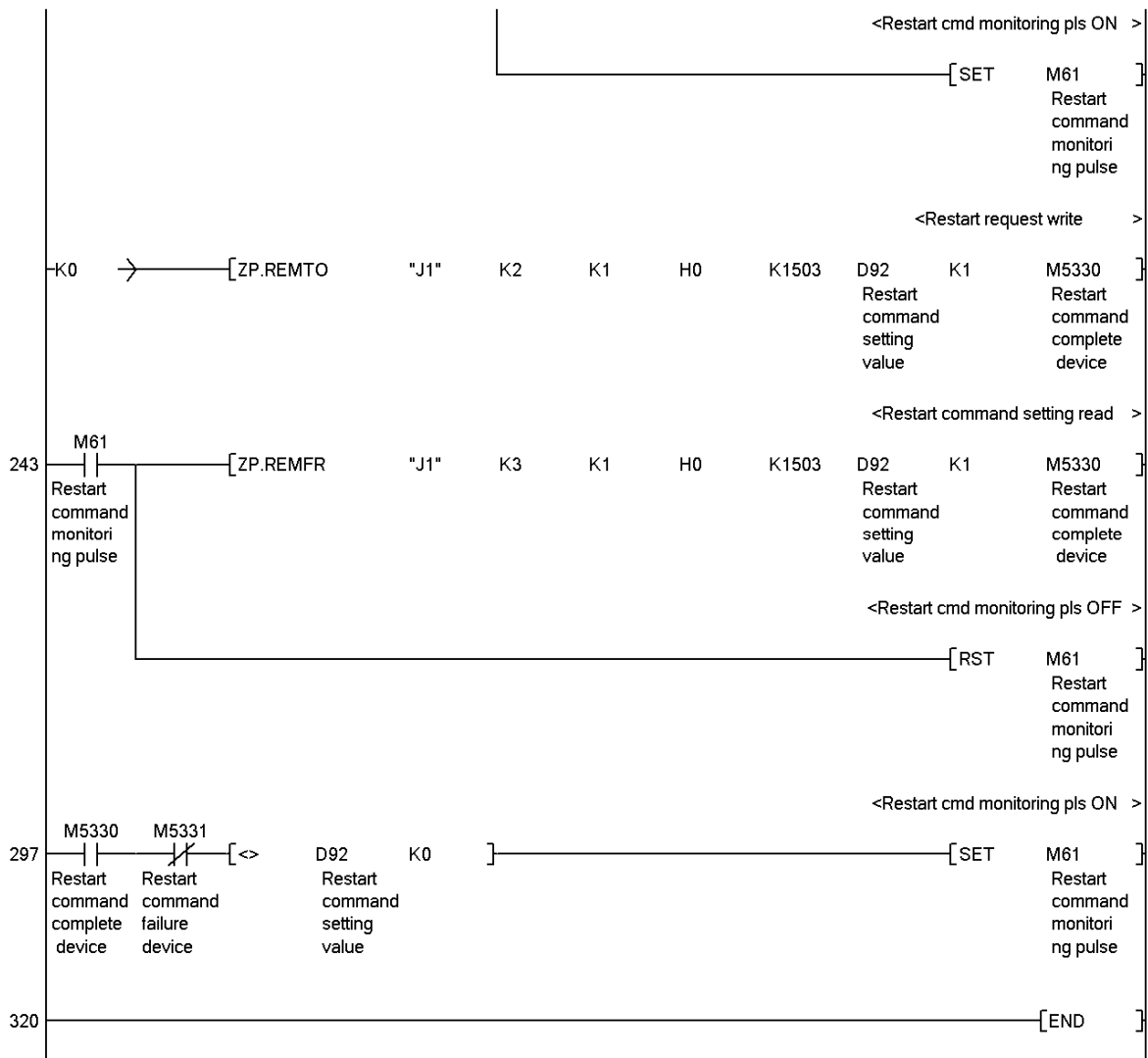
版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

# 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3[安装在起始模块中使用时的][使用样本梯形图的前提条件]中的[连锁程序的制作]内容。



后续请参照下一页。



### 3.22 参数初始化

#### 功能概要

进行参数初始化。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(22IniPRM)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X3C	位	参数初始化指令	-
2	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-
3	X100D	位	轴 2 BUSY 信号	-
4	X100E	位	轴 3 BUSY 信号	-
5	X100F	位	轴 4 BUSY 信号	-
6	Y1000	位	可编程控制器就绪信号	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X3C	位	参数初始化指令	-
2	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-
3	X100D	位	轴 2 BUSY 信号	-
4	X100E	位	轴 3 BUSY 信号	-
5	X100F	位	轴 4 BUSY 信号	-
6	Y1000	位	可编程控制器就绪信号	-
7	M24	位	参数初始化指令脉冲	-
8	M25	位	参数初始化指令存储	-
9	M66	位	参数初始化指令确认脉冲	-
10	M5340	位	参数初始化指令结束软元件	-
11	M5341	位	参数初始化指令异常结束软元件	-
12	D93	字	参数初始化设置值	设置参数初始化设置值。
13	T104	位	可编程控制器就绪信号 OFF 确认	-

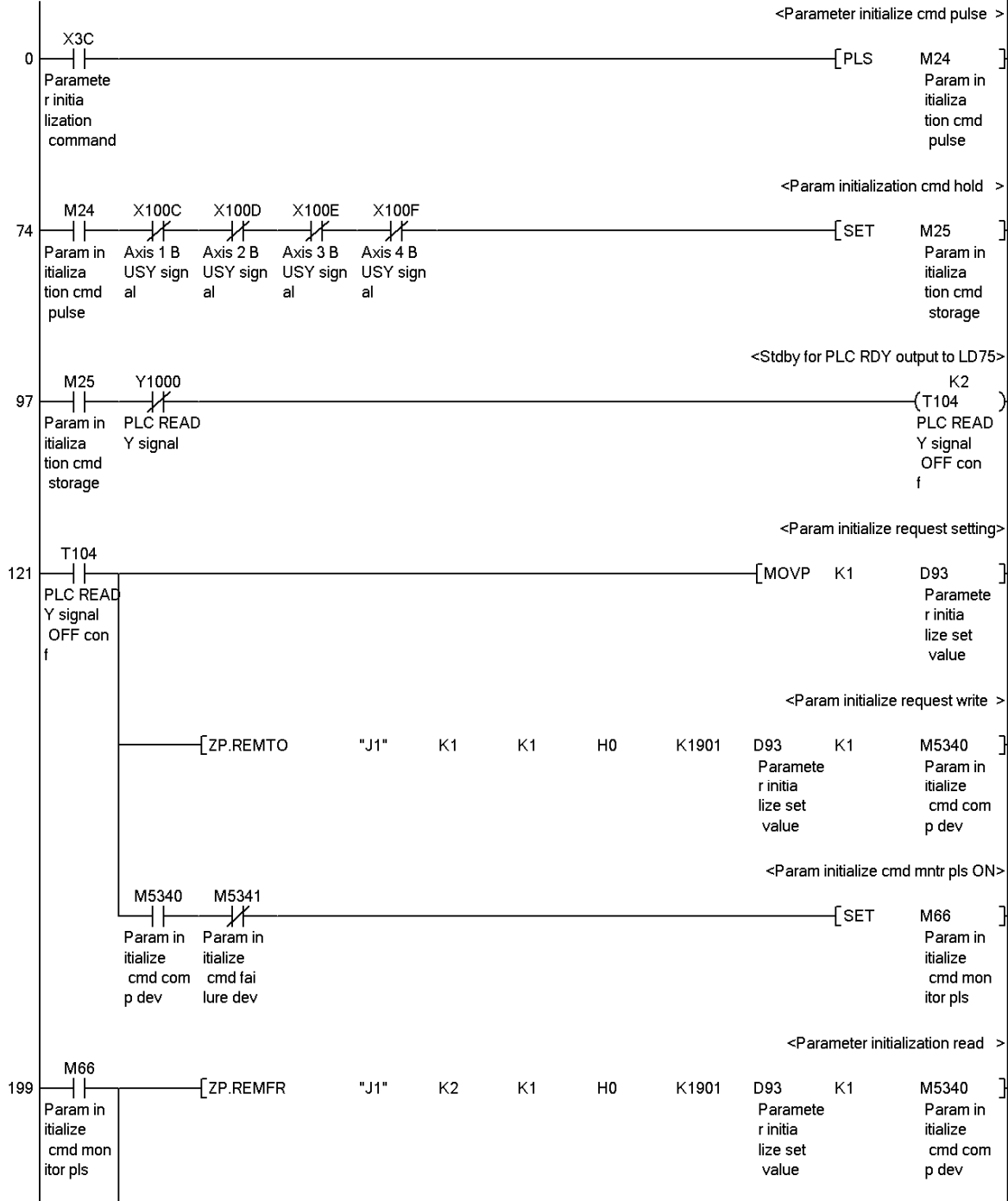
## 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

# 程序

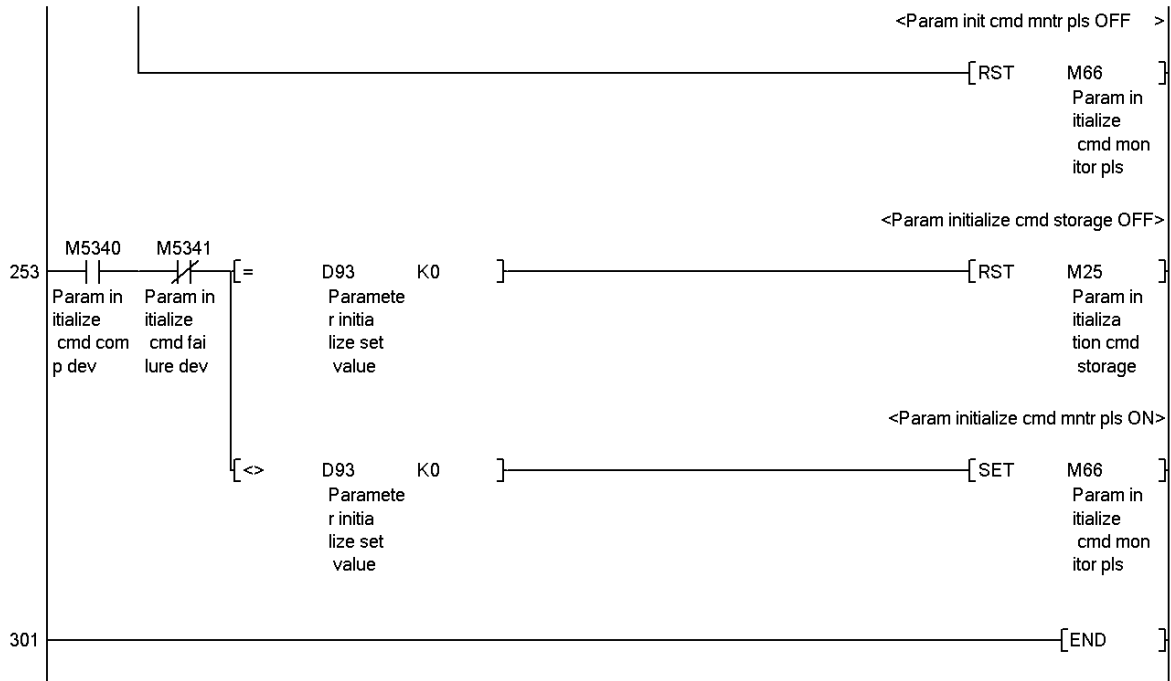
\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3 [安装在起始模块中使用时的] [使用样本梯形图的前提条件] 中的 [连锁程序的制作] 内容。

\* Sample ladder program : 22InIPRM  
 \* Function : Parameter initialization  
 \* Version : Ver.1.00A



后续请参照下一页。





### 3.23 快闪ROM写入

#### 功能概要

进行向快闪 ROM 的写入操作。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(23WrtROM)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X3D	位	快闪 ROM 写入指令	-
2	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-
3	X100D	位	轴 2 BUSY 信号	-
4	X100E	位	轴 3 BUSY 信号	-
5	X100F	位	轴 4 BUSY 信号	-
6	Y1000	位	可编程控制器就绪信号	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

## 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

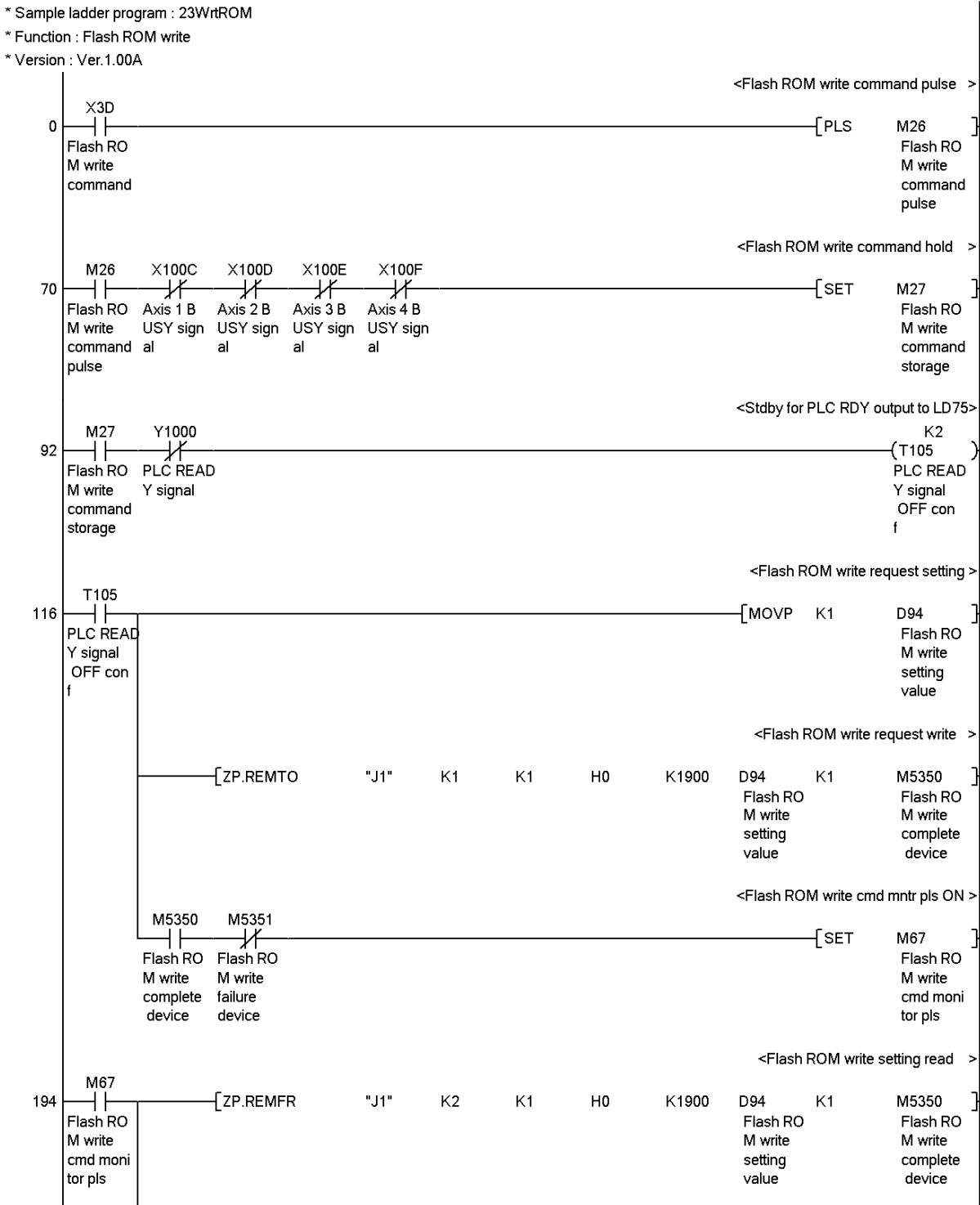
No.	软元件名	数据类型	用 途	备 注
1	X3D	位	快闪 ROM 写入指令	-
2	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-
3	X100D	位	轴 2 BUSY 信号	-
4	X100E	位	轴 3 BUSY 信号	-
5	X100F	位	轴 4 BUSY 信号	-
6	Y1000	位	可编程控制器就绪信号	-
7	M26	位	快闪 ROM 写入指令脉冲	-
8	M27	位	快闪 ROM 写入指令存储	-
9	M67	位	快闪 ROM 写入指令确认脉冲	-
10	M5350	位	快闪 ROM 写入结束软元件	-
11	M5351	位	快闪 ROM 写入异常结束软元件	-
12	D94	字	快闪 ROM 写入设置值	设置快闪 ROM 写入设置值。
13	T105	位	可编程控制器就绪信号 OFF 确认	-

## 版本升级履历

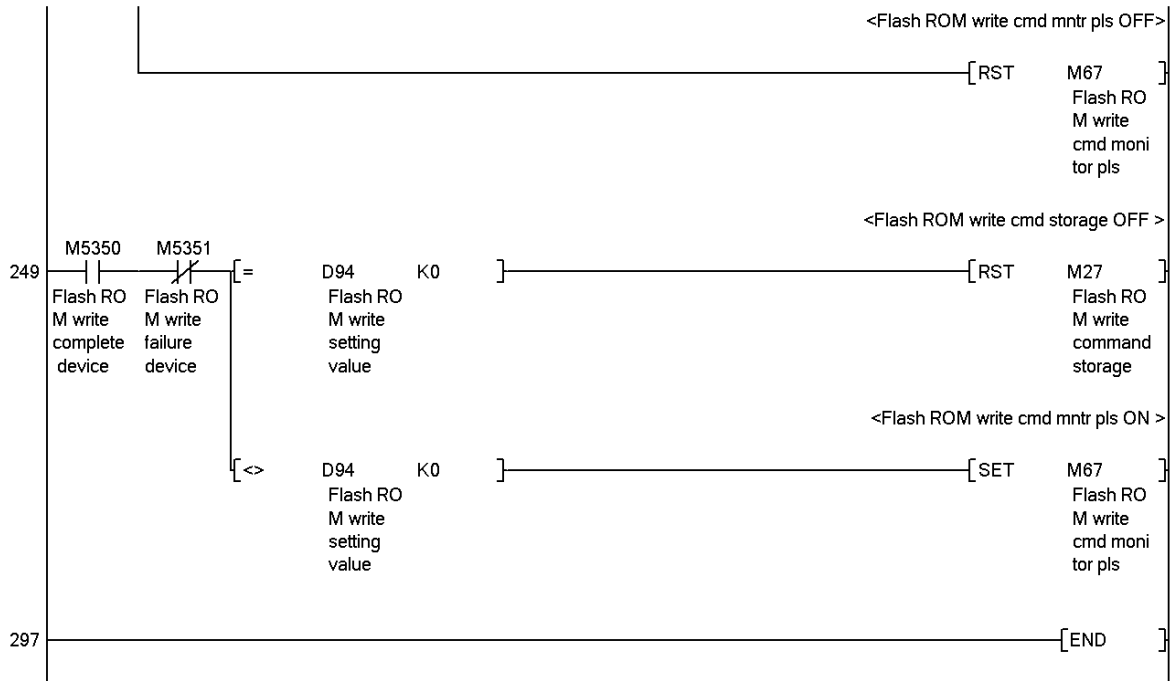
版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

# 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3 [安装在起始模块中使用时的] [使用样本梯形图的前提条件] 中的 [连锁程序的制作] 内容。



后续请参照下一页。



### 3.24 出错复位

#### 功能概要

进行轴 1 的出错代码读取和出错复位。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

· LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(24RstErr)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X3E	位	出错复位指令	-
2	X1008	位	轴 1 出错检测信号	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

#### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

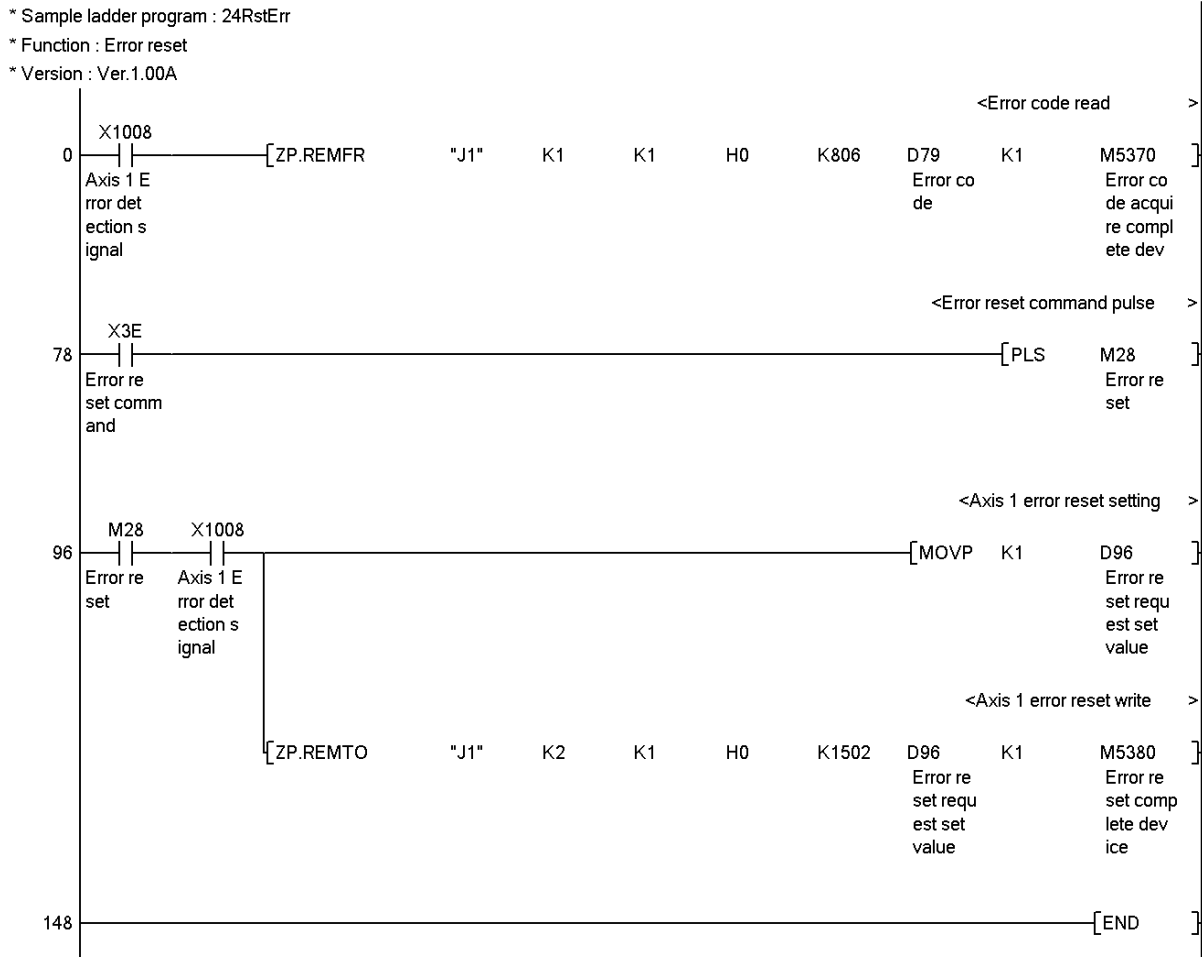
No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X3E	位	出错复位指令	-
2	X1008	位	轴 1 出错检测信号	-
3	M28	位	出错复位	-
4	M5370	位	出错代码获取结束软元件	-
5	M5380	位	出错复位结束软元件	-
6	D79	字	出错代码	取得出错代码。
7	D96	字	出错复位请求设置值	设置出错复位请求设置值。

#### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作

## 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3[安装在起始模块中使用时的][使用样本梯形图的前提条件]中的[连锁程序的制作]内容。



### 3.25 停止

#### 功能概要

进行轴 1 的轴停止。

#### 使用程序

本功能使用如下工程(程序名)。

- LD-LD75\_IEF\_V100A\_E(25Stop)

#### 对象设备

与3.1参数设置的对象设备相同。

#### 系统配置

与3.1参数设置的系统配置相同。

如下列出在本程序中使用的 XY 软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X3F	位	停止指令	-
2	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-
3	Y1004	位	轴 1 轴停止信号	-

#### 使用样本梯形图的前提条件

与3.1参数设置的使用样本梯形图的前提条件相同。

#### 使用软元件

如下列出本程序中使用的软元件。

No.	软元件名	数据类型	用途	备注
1	X3F	位	停止指令	-
2	X100C	位	轴 1 BUSY 信号	-
3	Y1004	位	轴 1 轴停止信号	-
4	M29	位	停止指令脉冲	-

#### 版本升级履历

版本	日期	内容
1.00A	2011/09/26	初版制作



## 程序

\* 本程序需要连锁程序。关于连锁程序的详细信息请参照项 3 [安装在起始模块中使用时] 的 [使用样本梯形图的前提条件] 中的 [连锁程序的制作] 内容。

