

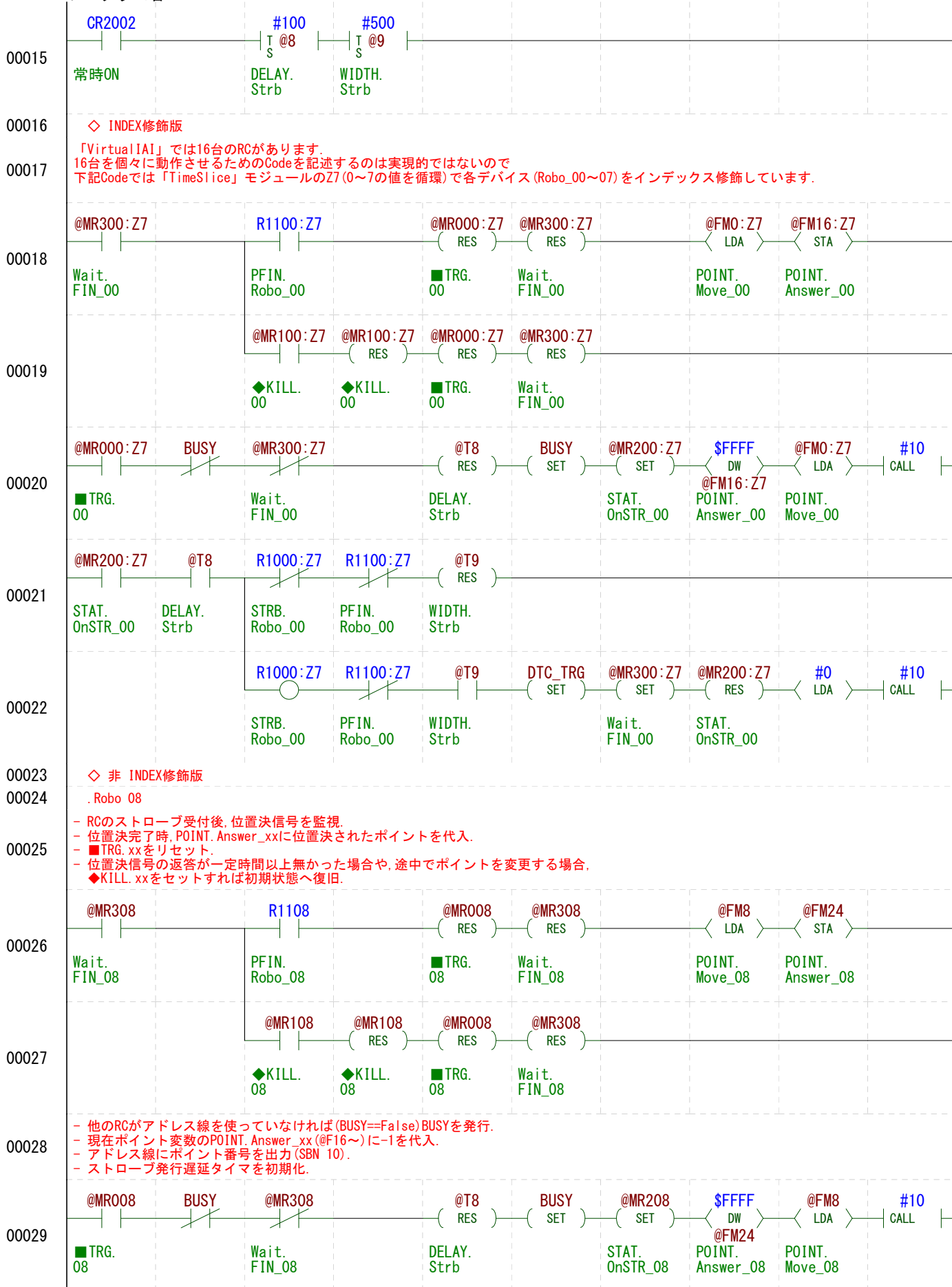
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01a
 プログラム名 : Go2Point



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01a
 プログラム名 : Go2Point



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01a
 プログラム名 : Go2Point

- アドレス出力完了後、ストローブ出力を遅延して発行。
- ストローブ出力時、位置決信号がFalseなら(未原点復帰時)、タイマを初期化し、一定時間パルスを出力。
- ストローブ出力時、位置決信号がTrueなら(原点復帰完了時)、位置決信号がFalseになるまでストローブを出力。
- ストローブ出力終了後、位置決信号監視Flagを立て、アドレス線に"0"を出力(SBN 10)。

00030

00031

00032

00033

00034

00035

00036

00037

00038

00039

00040

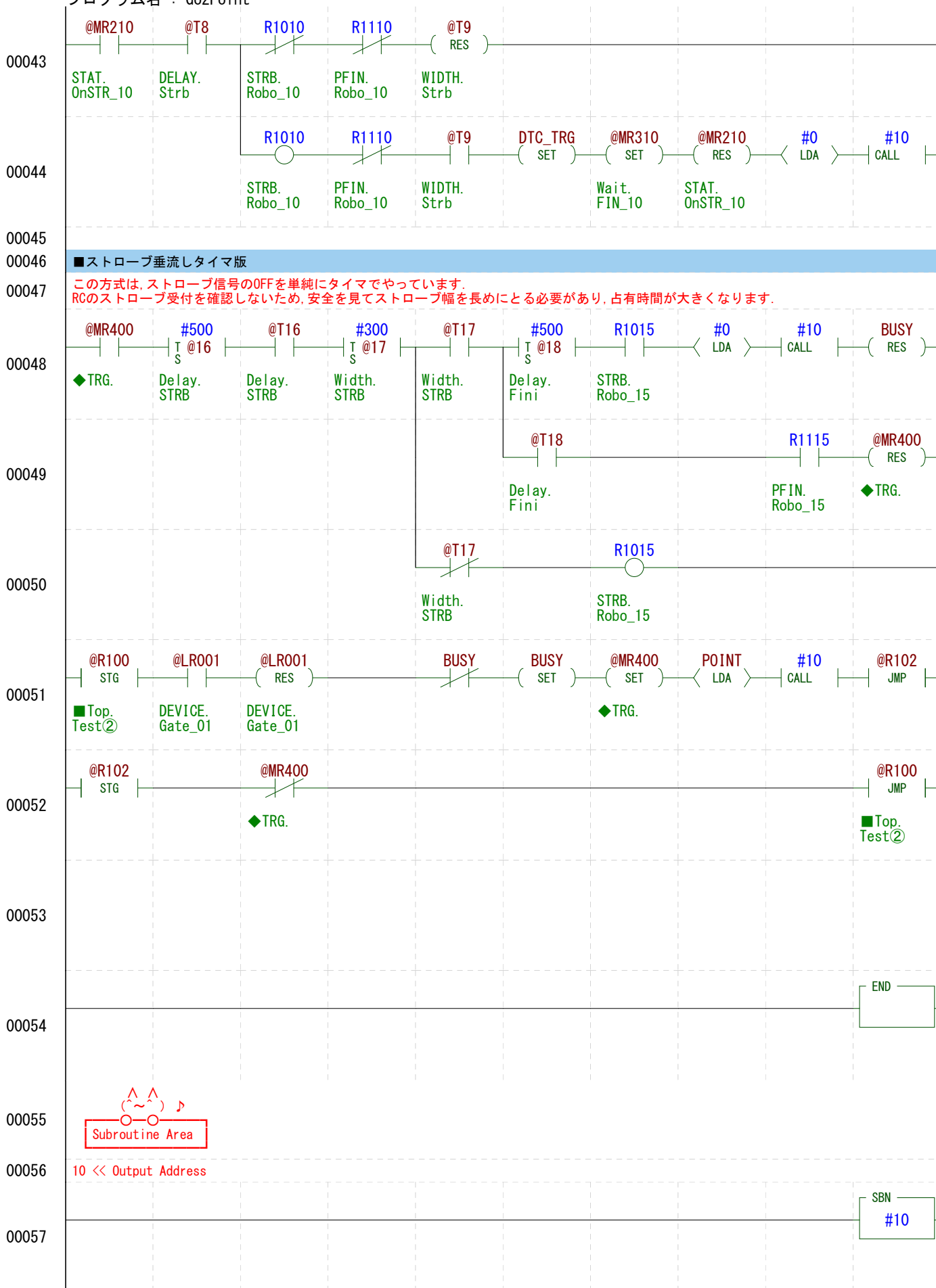
00041

00042



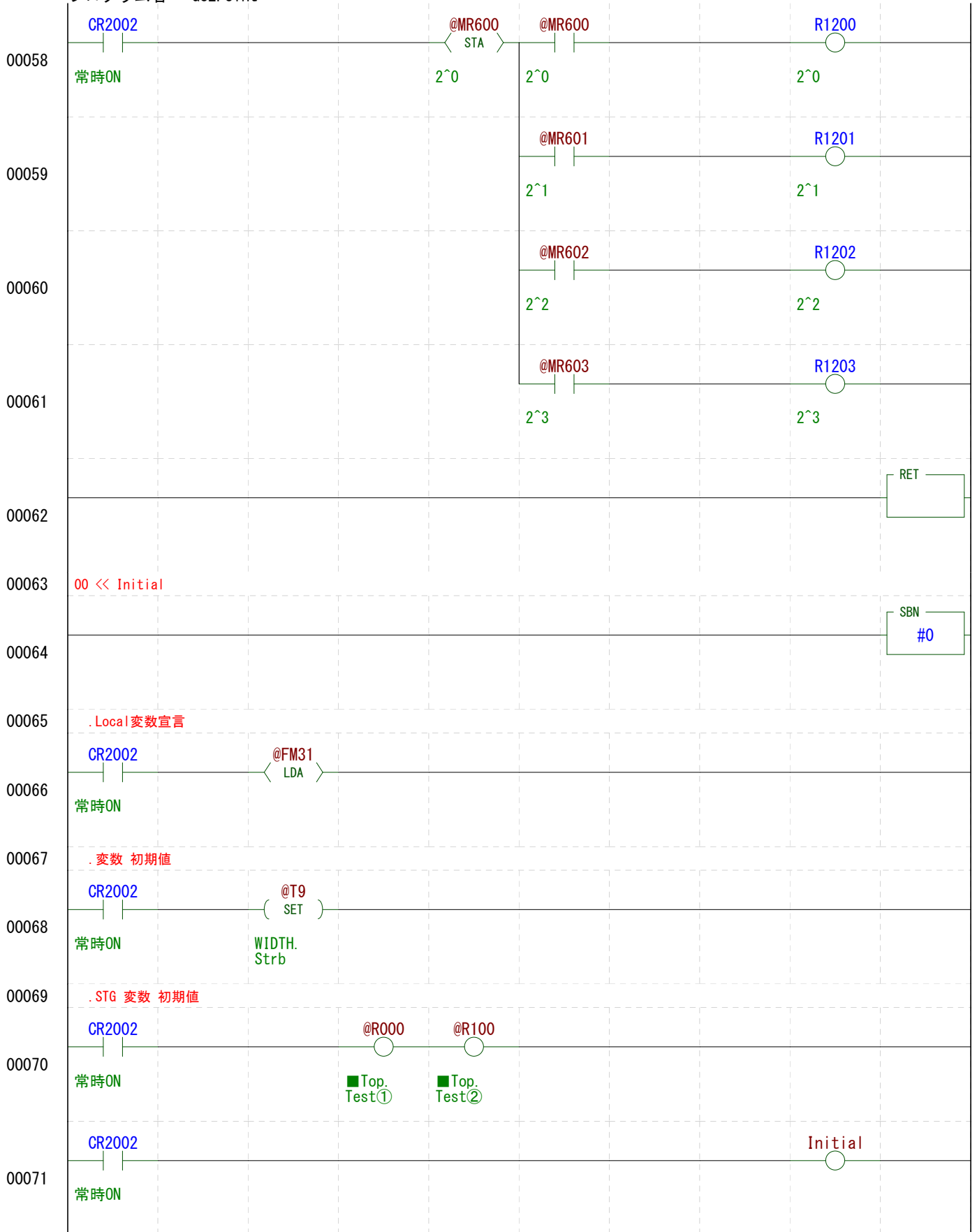
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01a
 プログラム名 : Go2Point



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01a
 プログラム名 : Go2Point



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01a
プログラム名 : Go2Point

