

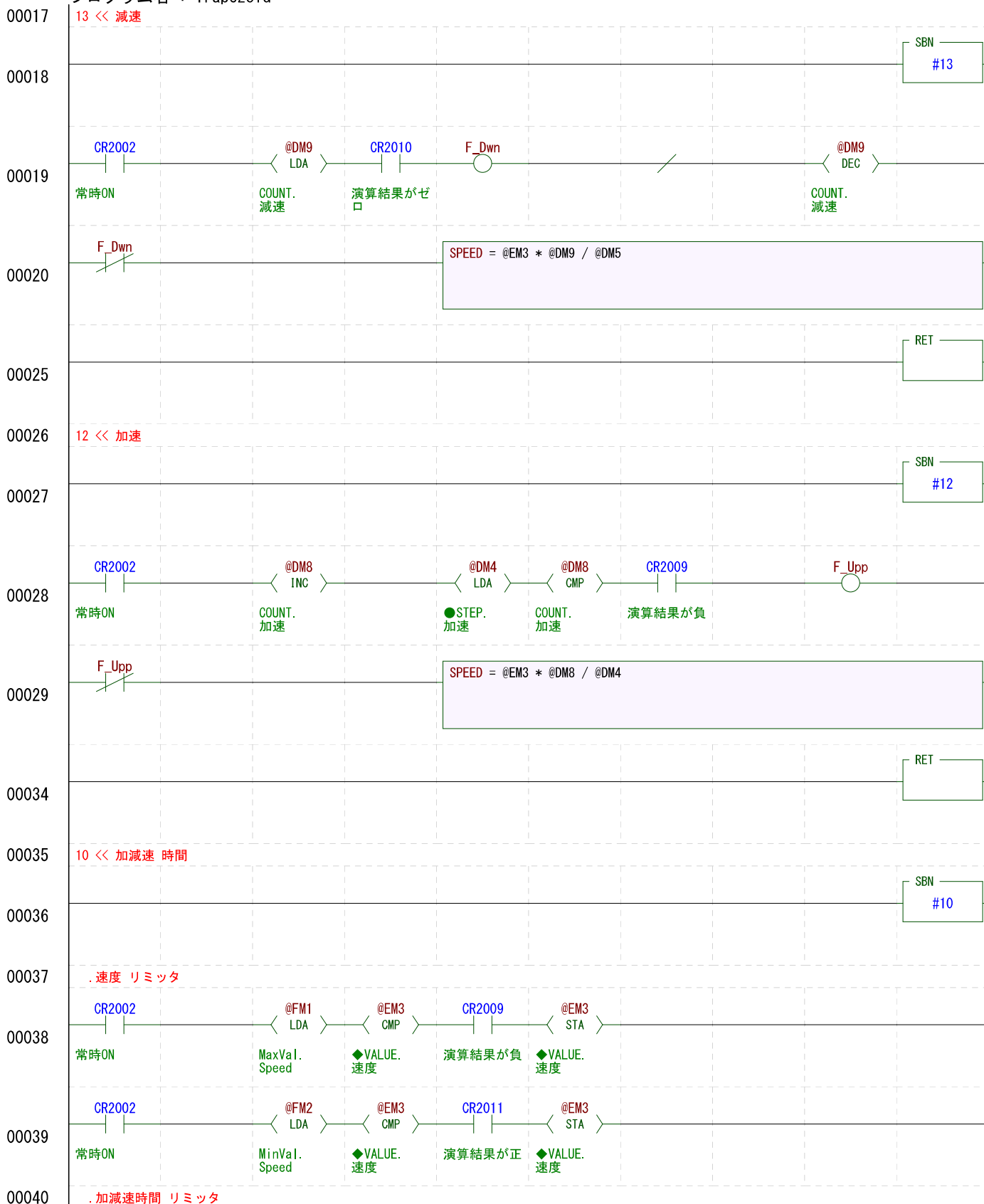
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_00a
 プログラム名 : Trapezoid



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_00a
 プログラム名 : Trapezoid



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_00a
 プログラム名 : Trapezoid

rem ■ 加減速時間
 rem 立上時間 + 立下時間 ≥ 稼動時間 なら
 rem 立上/立下の比率を保持し、稼動時間 = 立上時間 + 立下時間 にする。

```

AccTime = @EM1 + @EM2
if @EM0 < AccTime then

    @DM1 = ( @EM0 * @EM1 ) / AccTime
    @DM2 = ( @EM0 * @EM2 ) / AccTime
else
    @DM1 = @EM1
    @DM2 = @EM2
end if

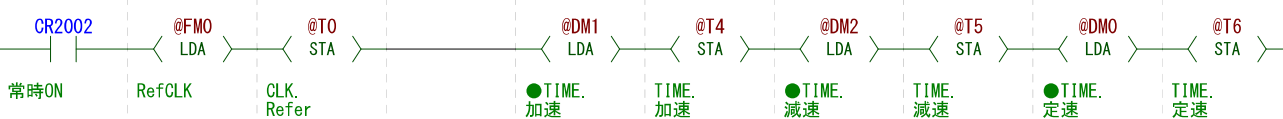
@DM0 = @EM0 - ( @DM1 + @DM2 )
    
```

00041

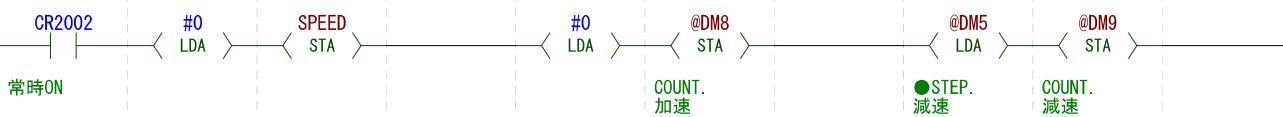
```

rem ■ 時間ステップ数
@DM4 = @EM1 / @FMO
@DM5 = @EM2 / @FMO
    
```

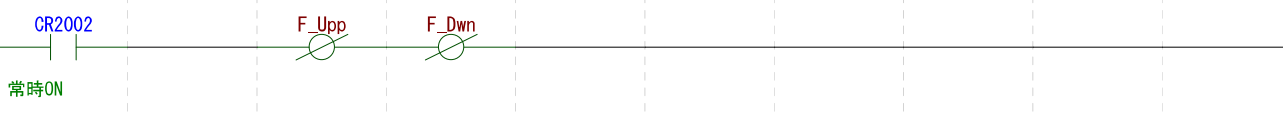
00072



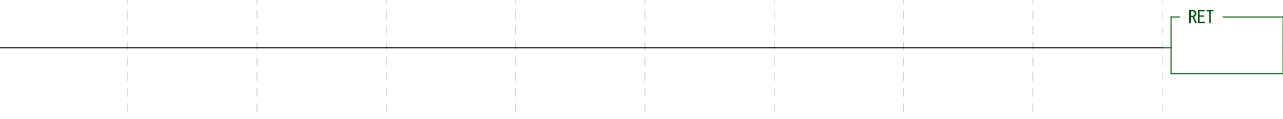
00073



00074



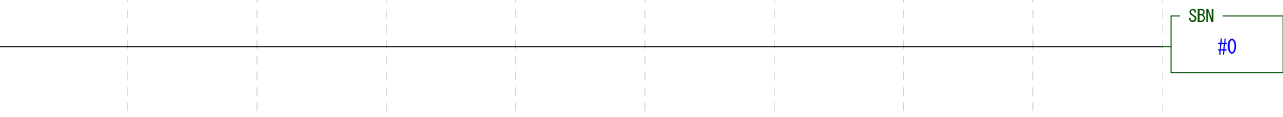
00075



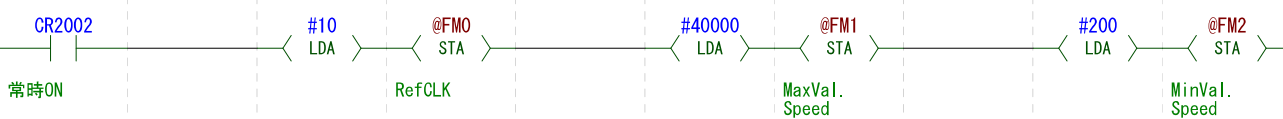
00076

00 << Initial

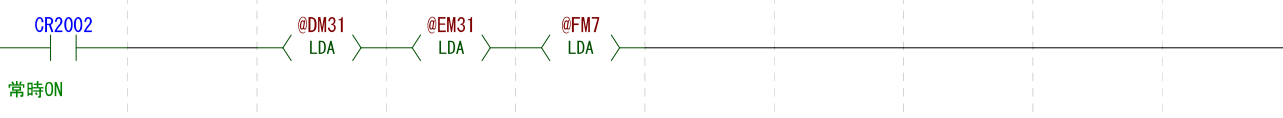
00077



00078



00079

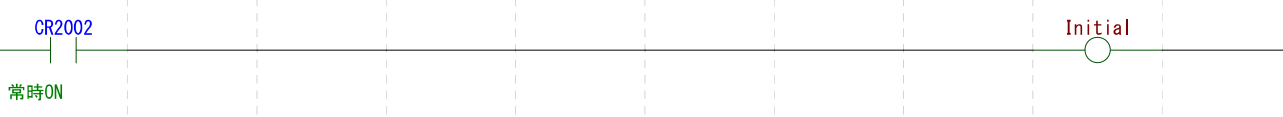


00080



00081

00082



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_00a
プログラム名 : Trapezoid

