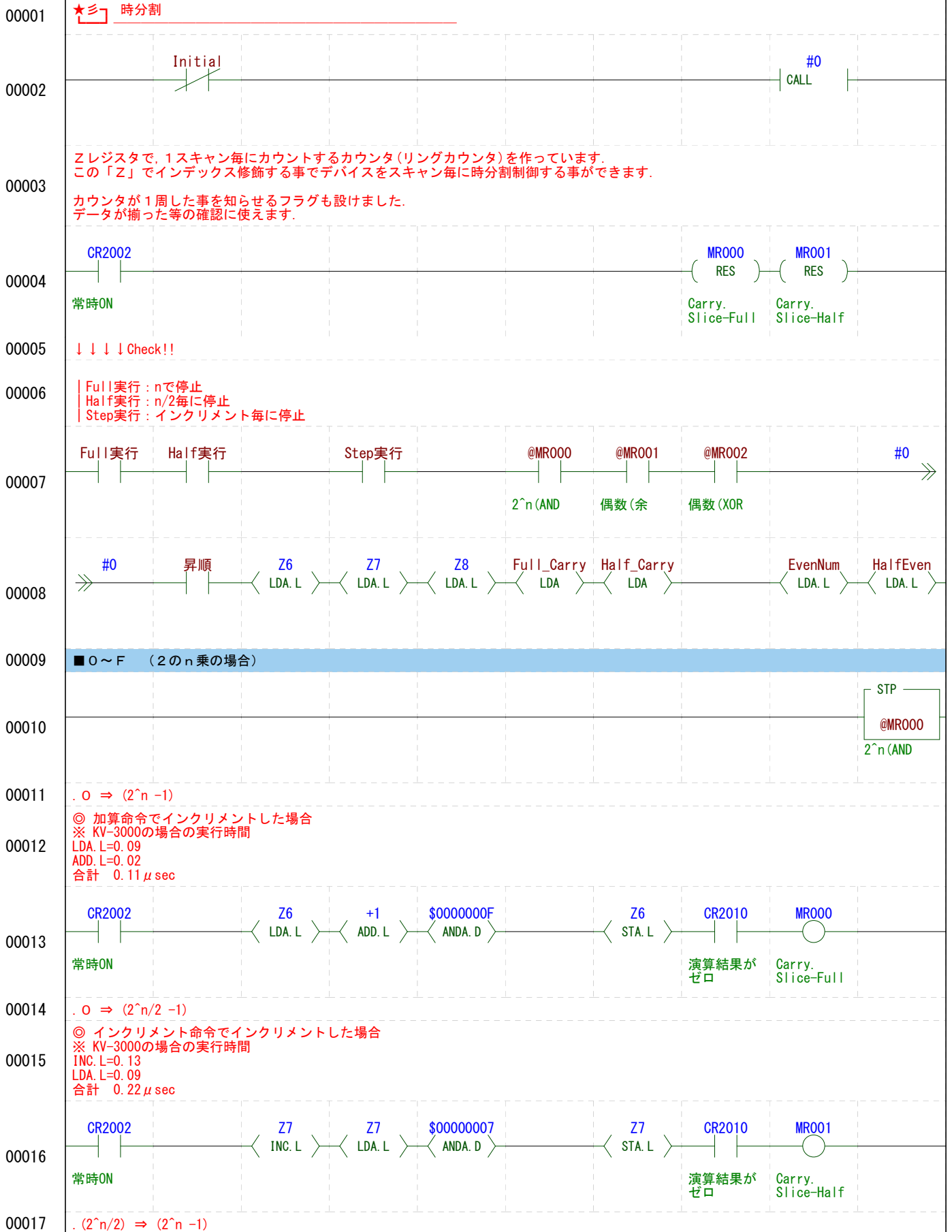


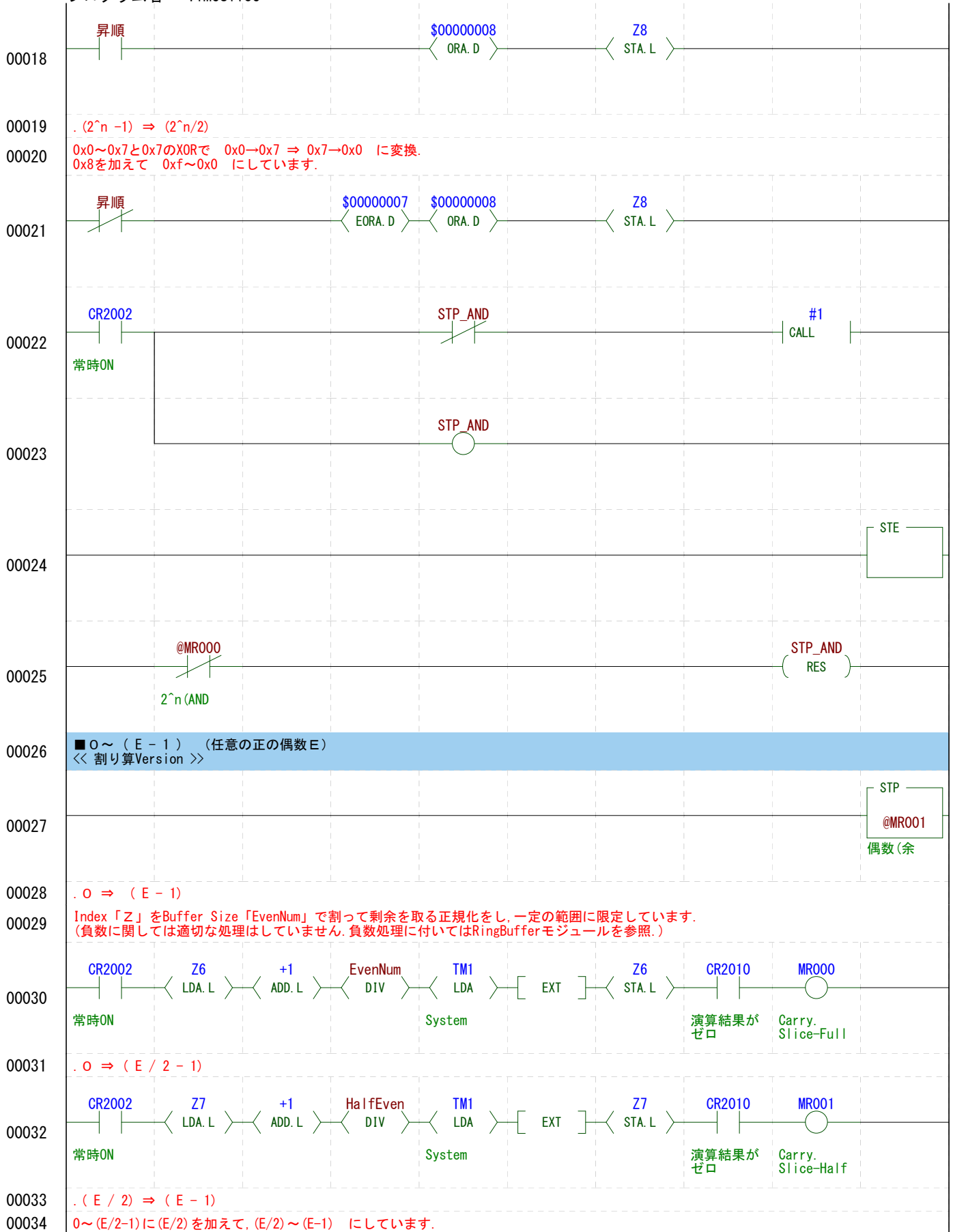
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : TimeSlice



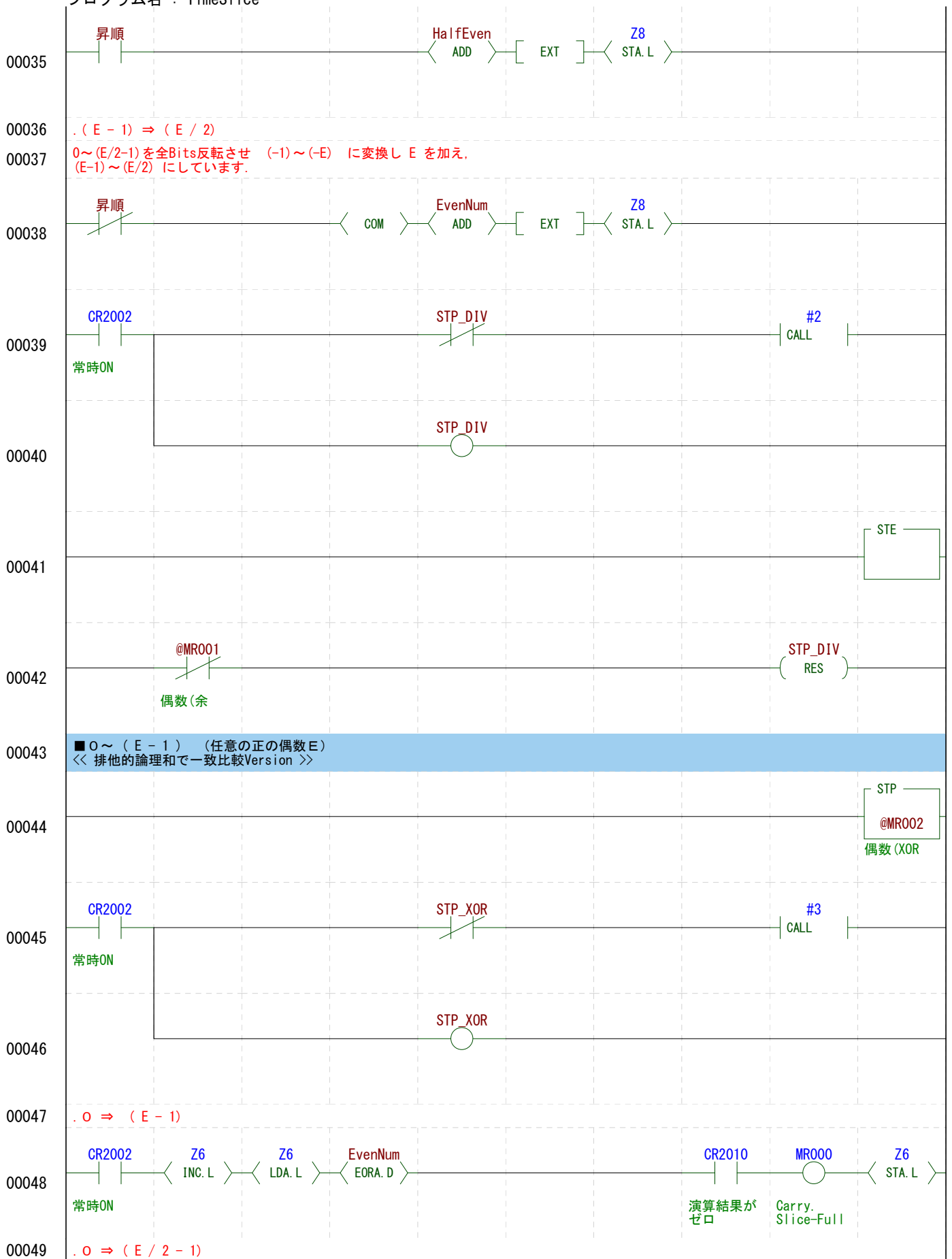
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : TimeSlice



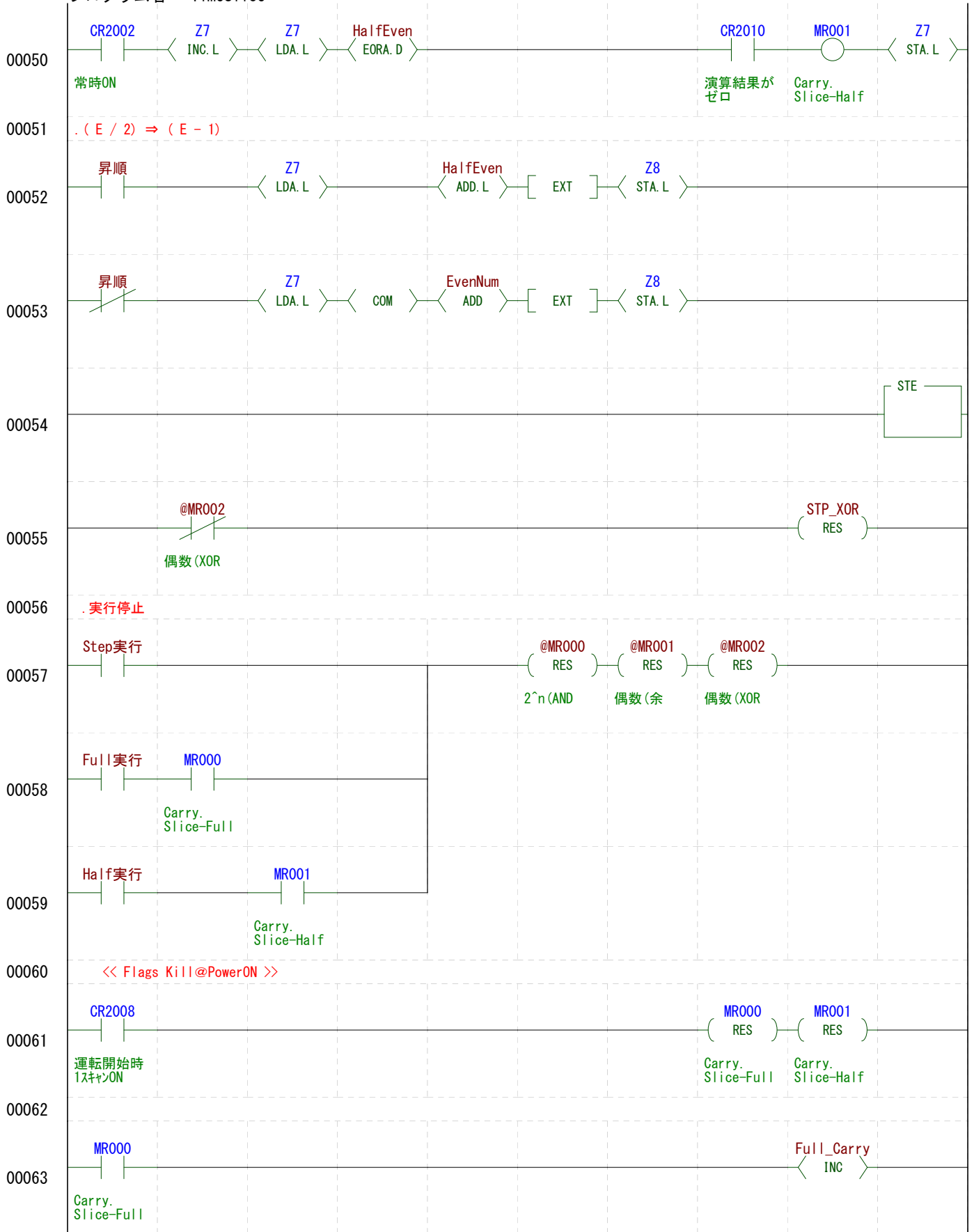
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : TimeSlice



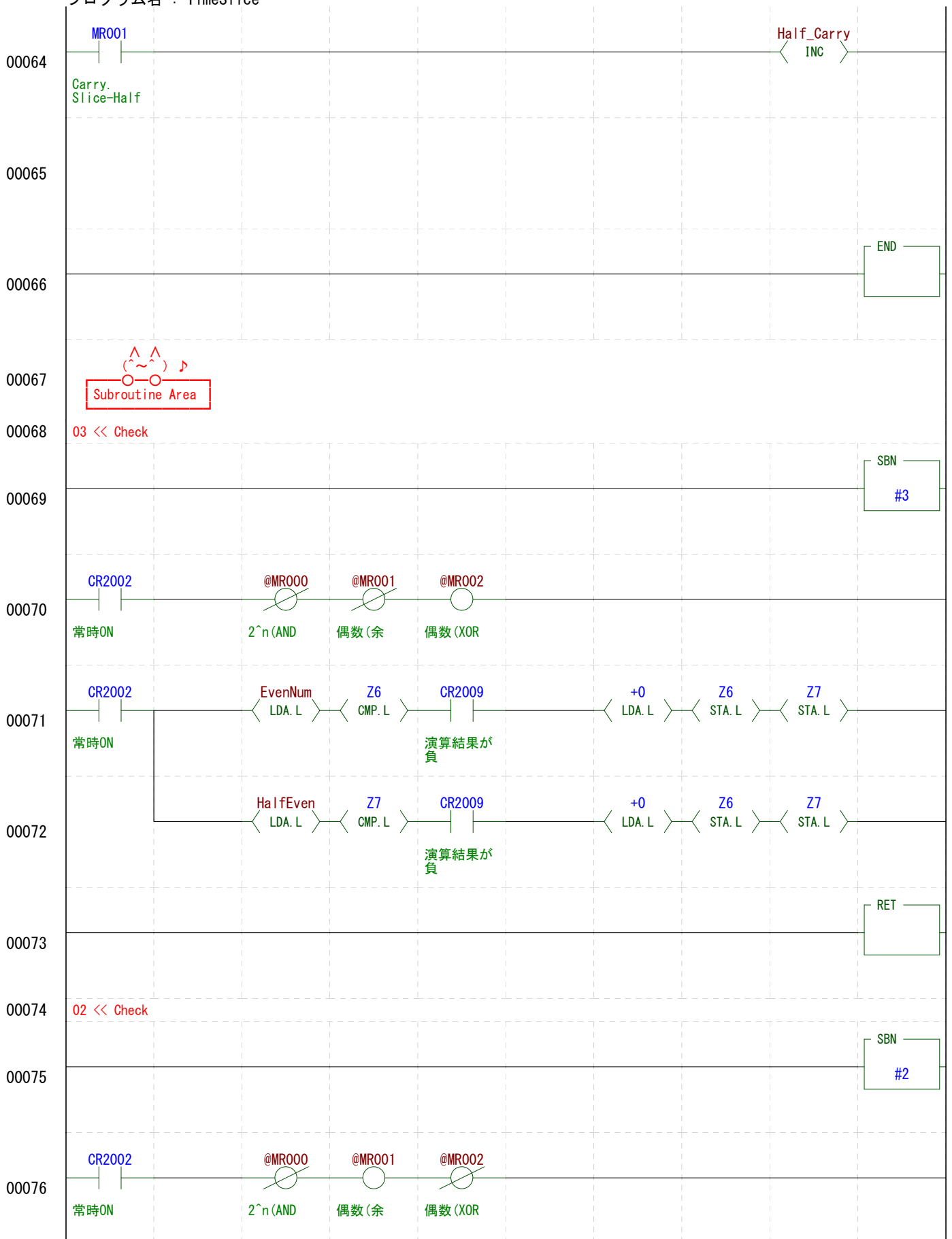
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : TimeSlice



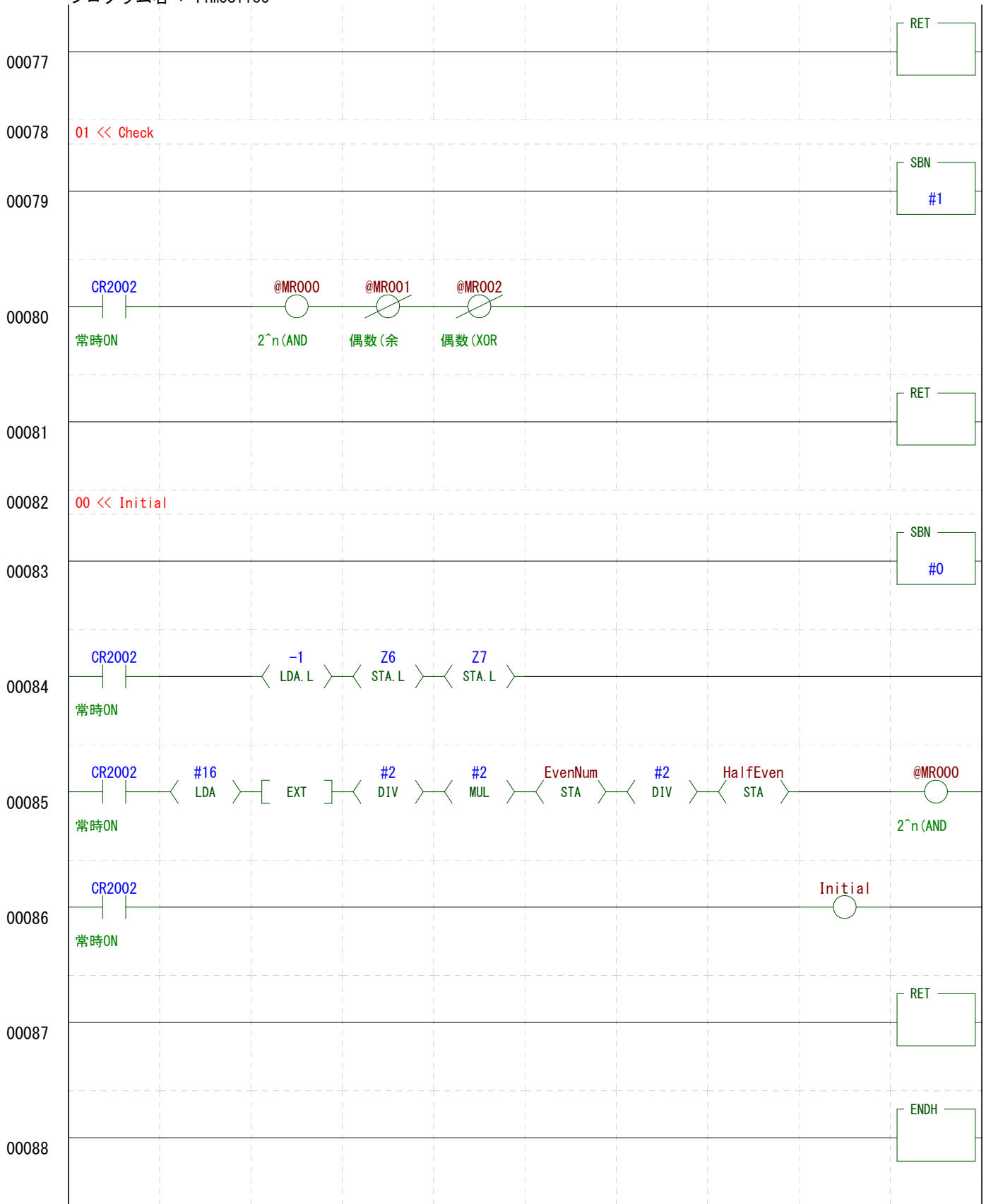
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : TimeSlice



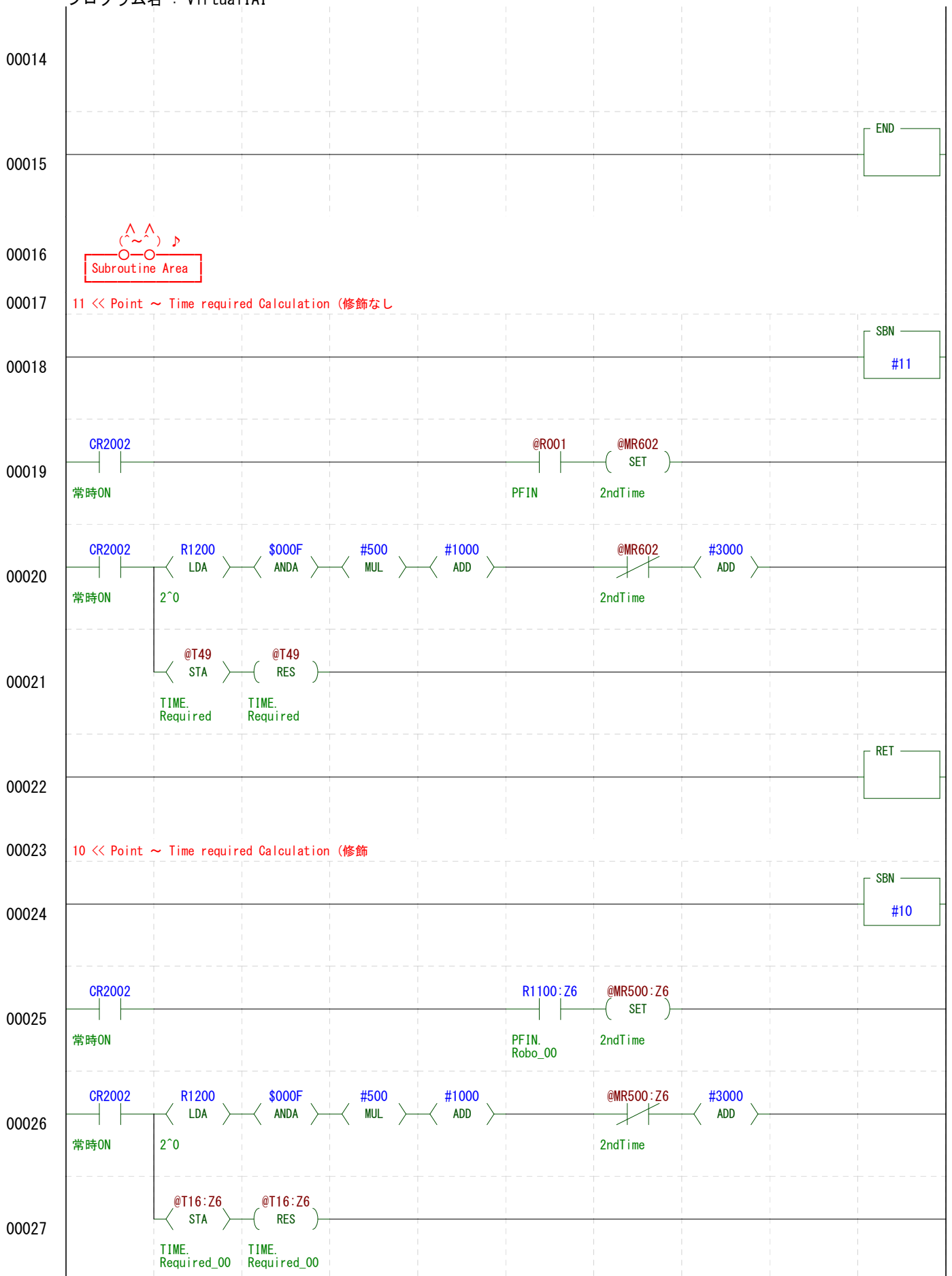
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : TimeSlice



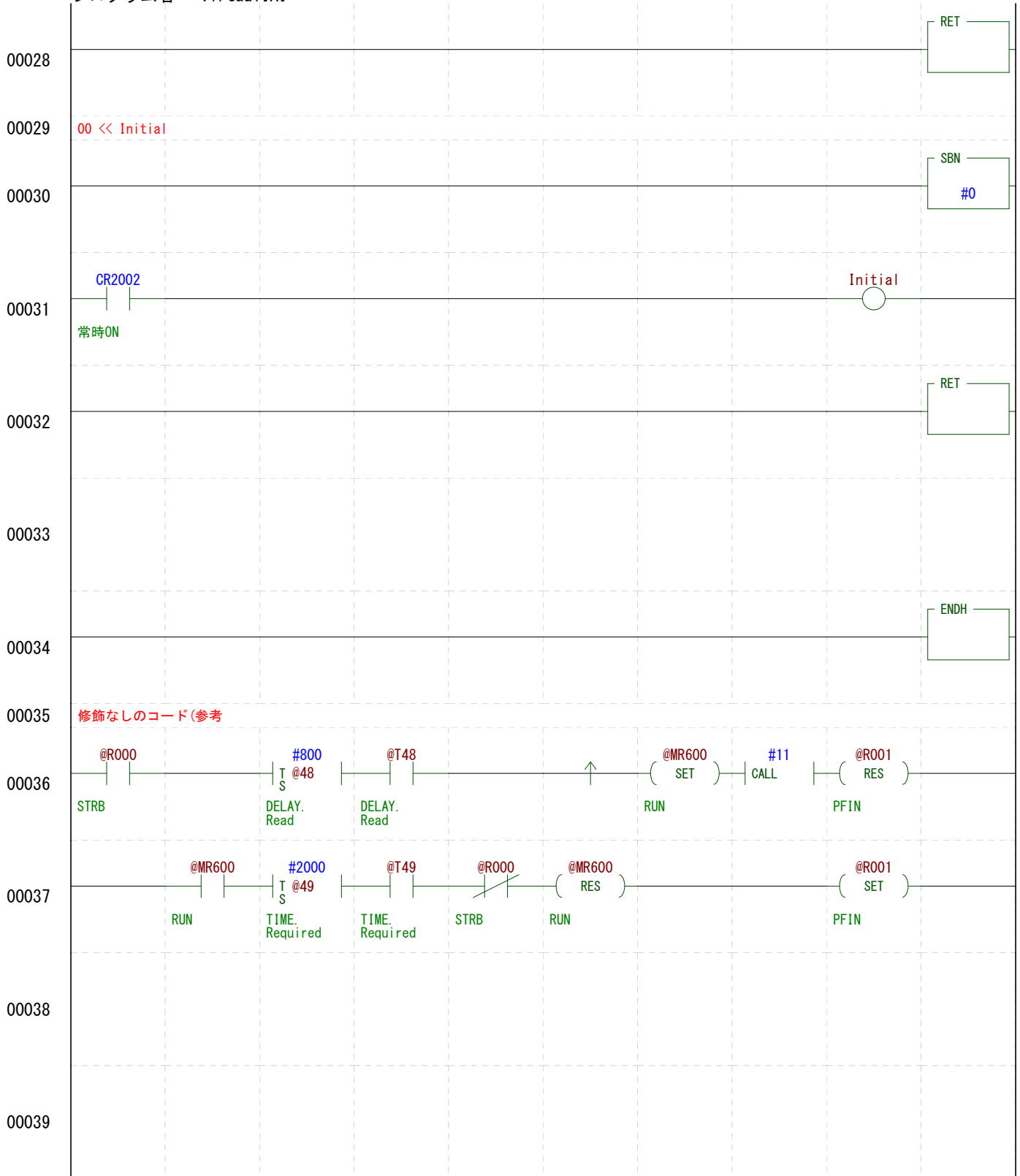
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : VirtualIA1



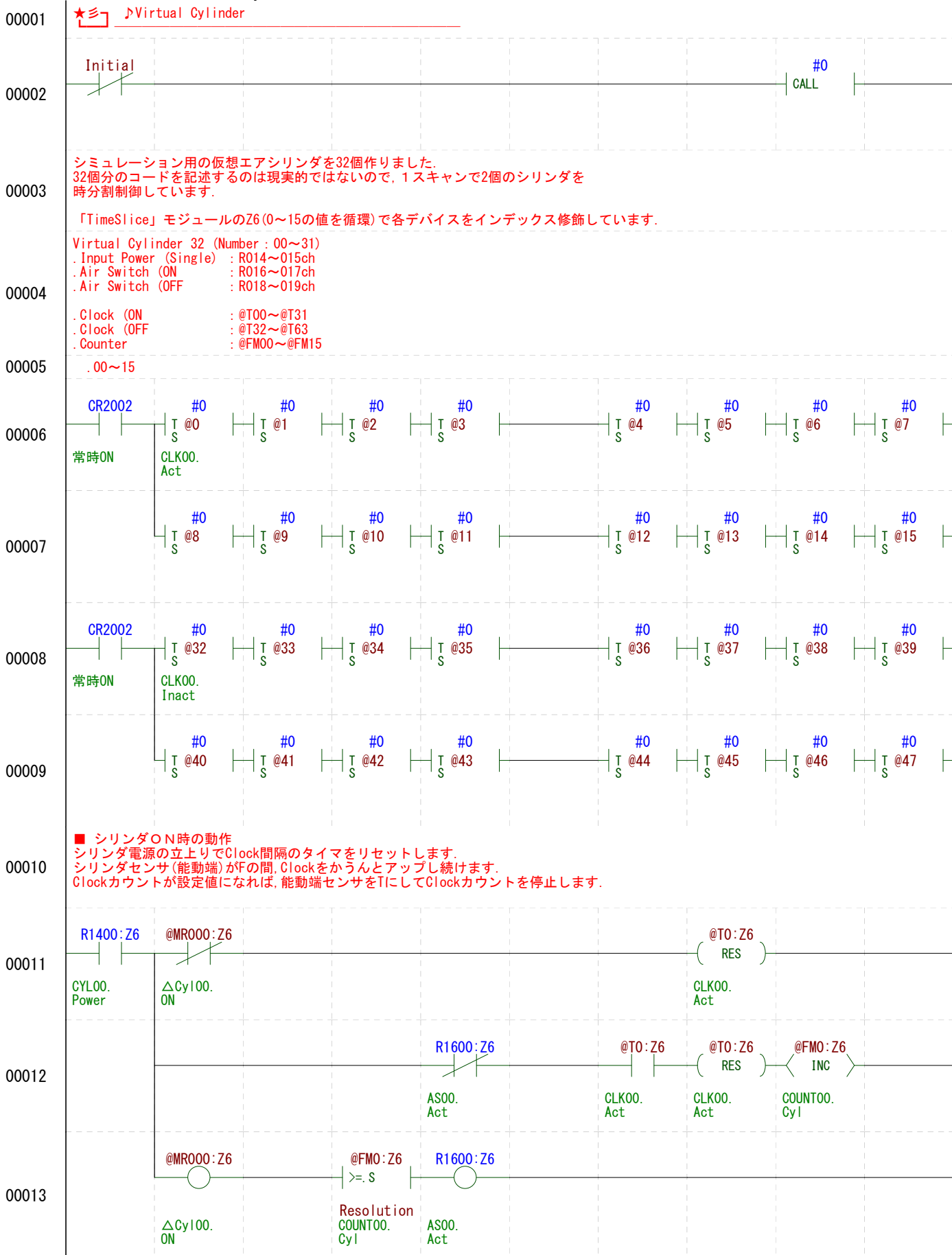
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
プログラム名 : VirtualIAI



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : VirtualCylinder



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : VirtualCylinder

■ シリンダOFF時の動作
 シリンダ電源の立下りでClock間隔のタイマをリセットします。
 シリンダセンサ(非能動端)がFの間, Clockをカウントダウンし続けます。
 Clockカウントが0になれば, 非能動端センサをIにしてClockカウントを停止します。

00014

00015

00016

00017

00018

00019

00020

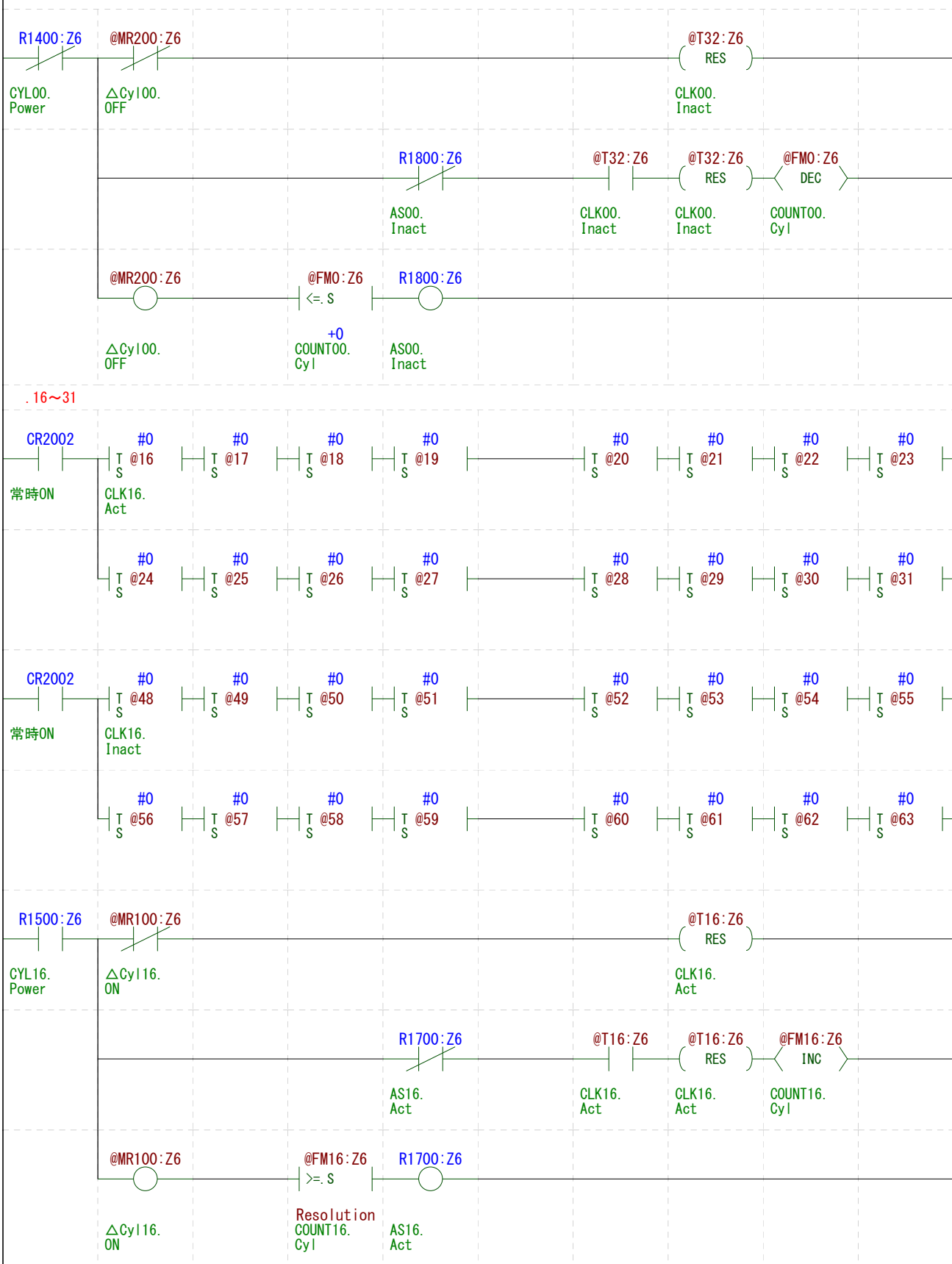
00021

00022

00023

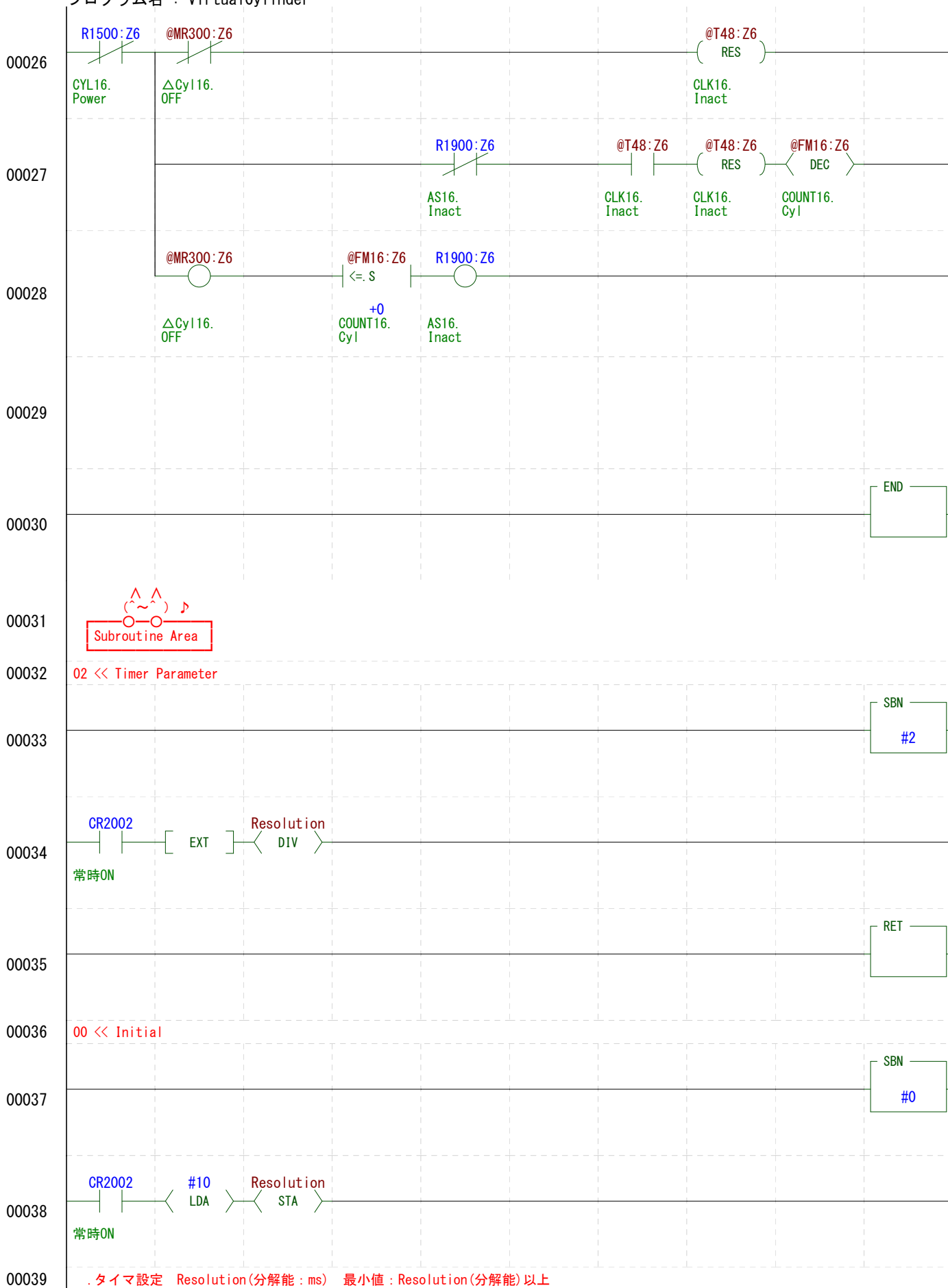
00024

00025



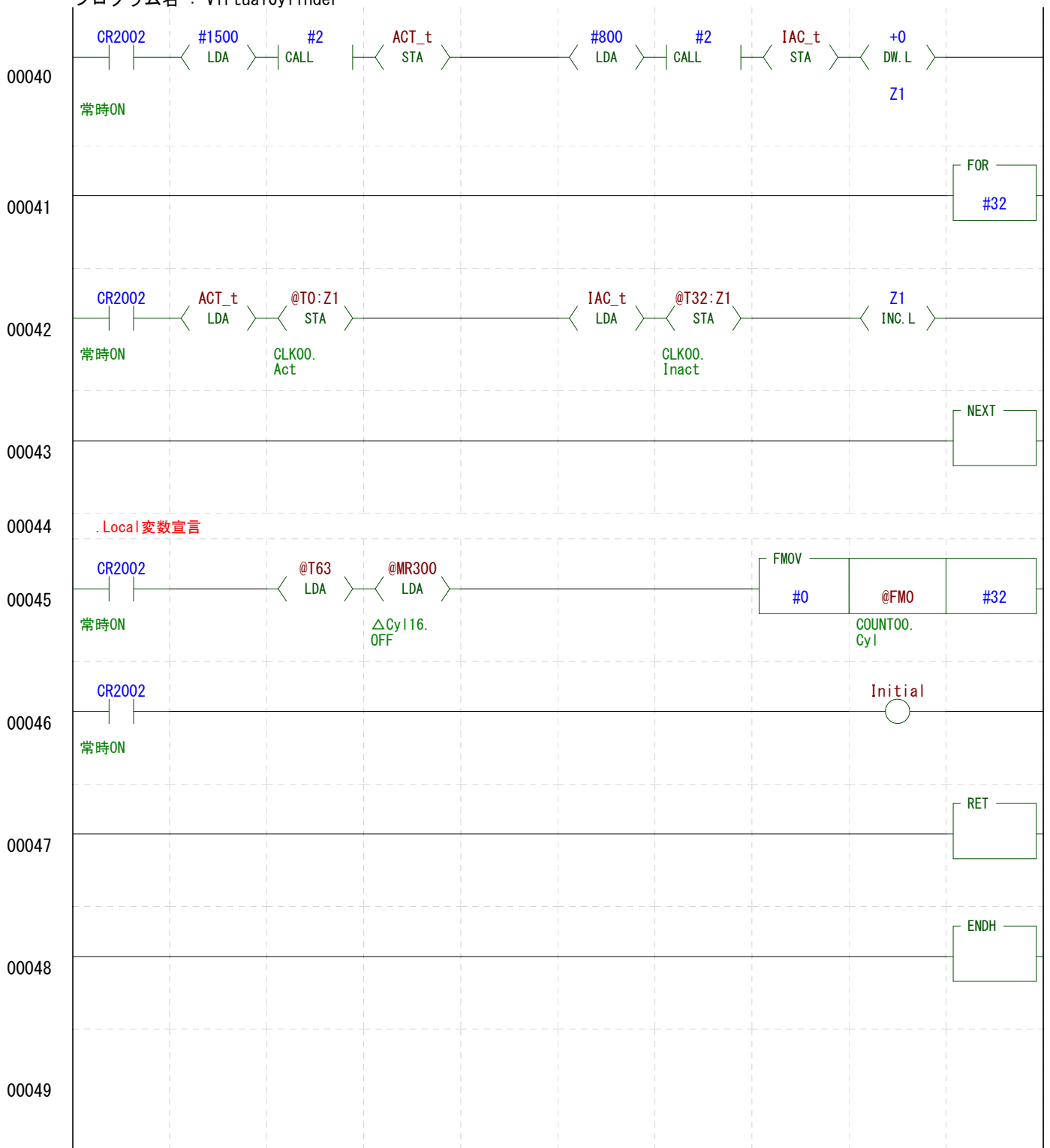
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : VirtualCylinder



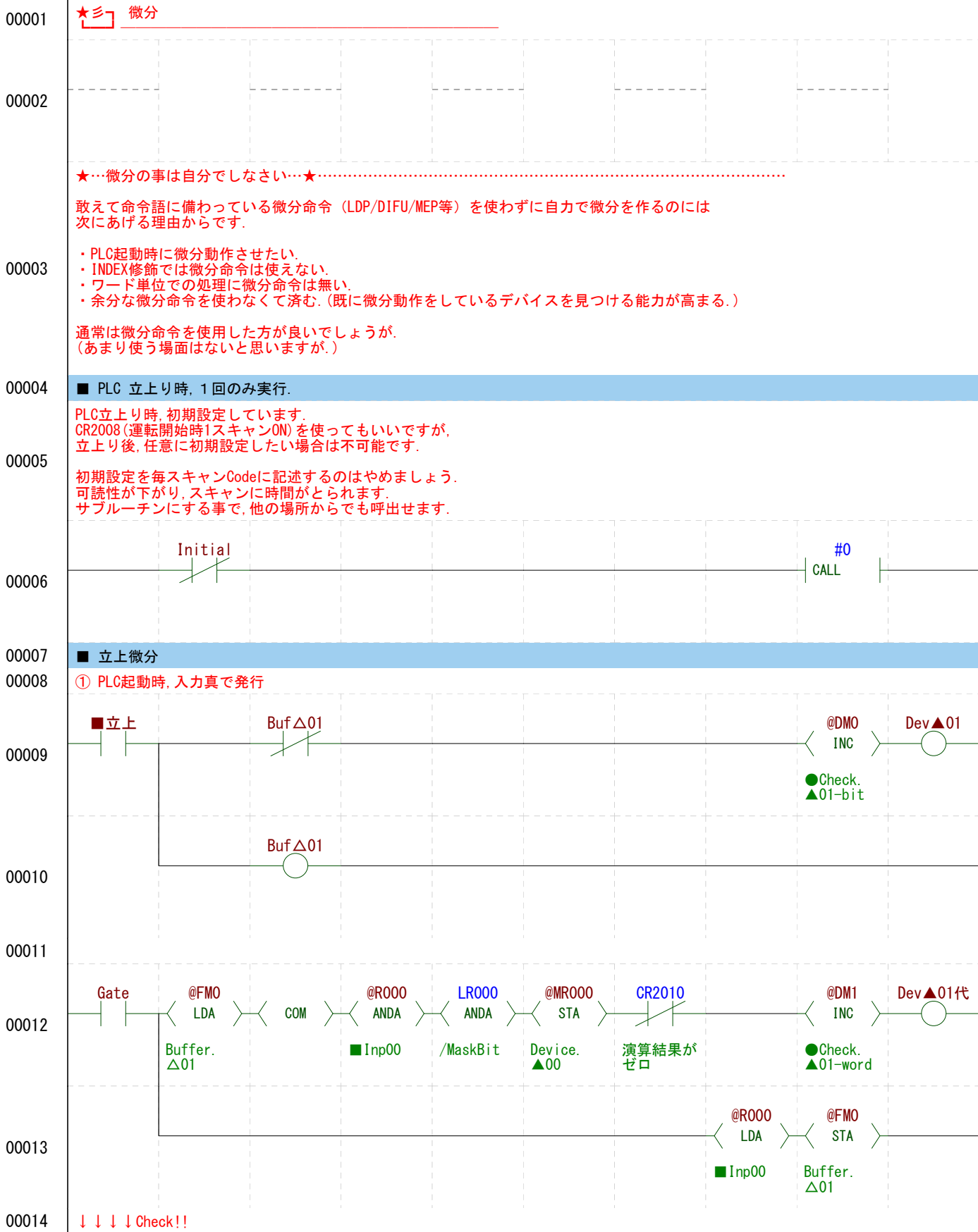
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : VirtualCylinder



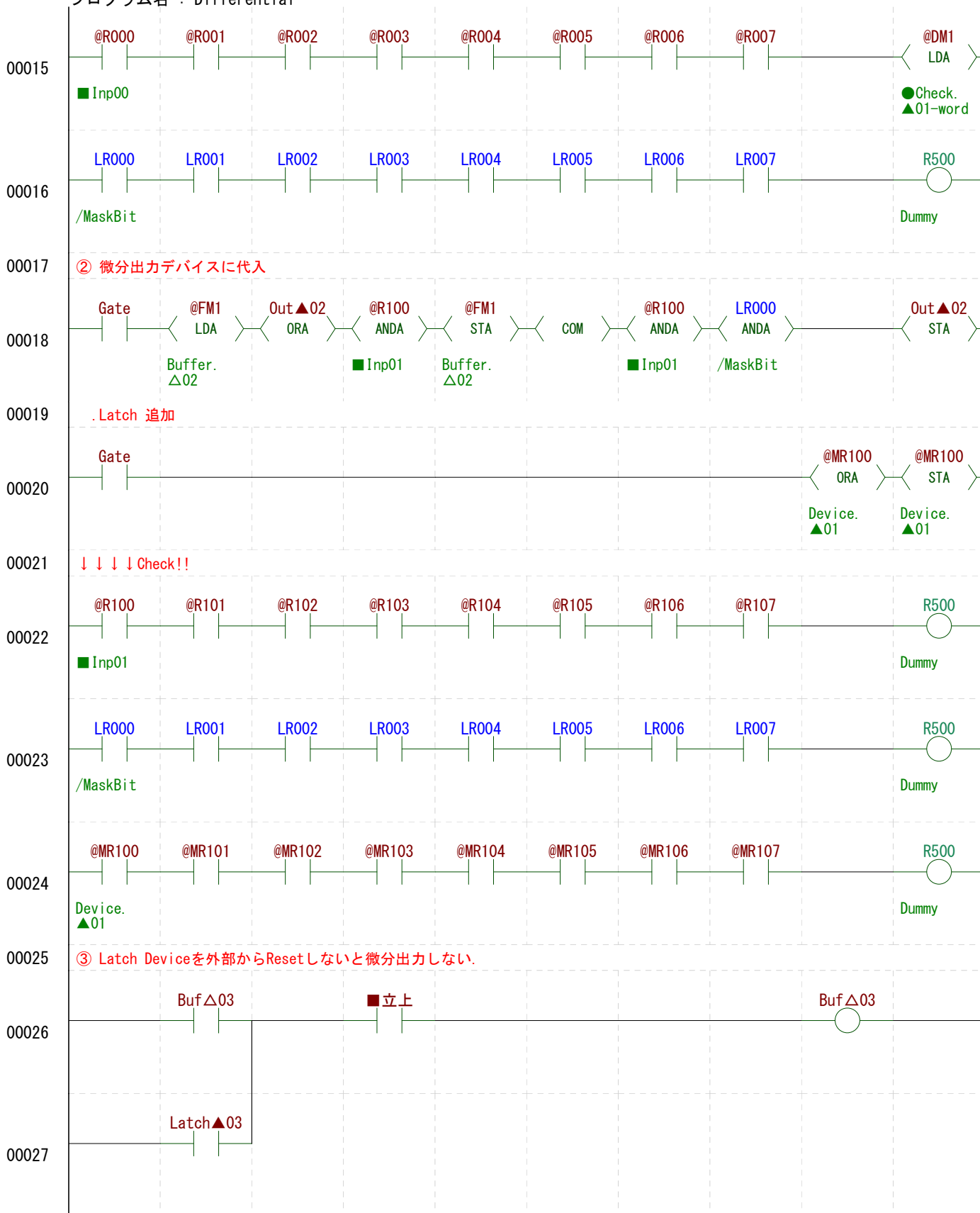
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_codel_01
 プログラム名 : Differential



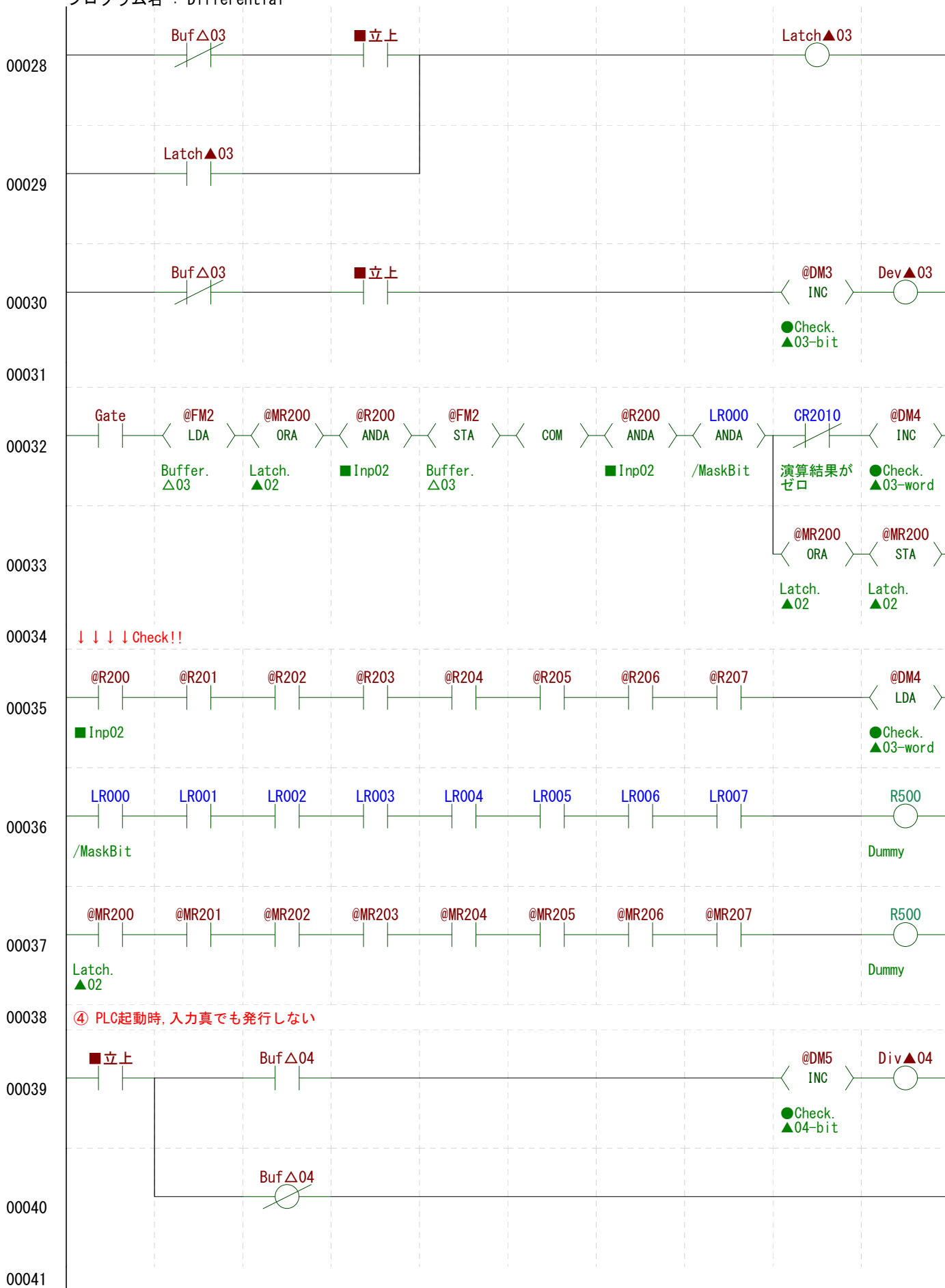
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Differential



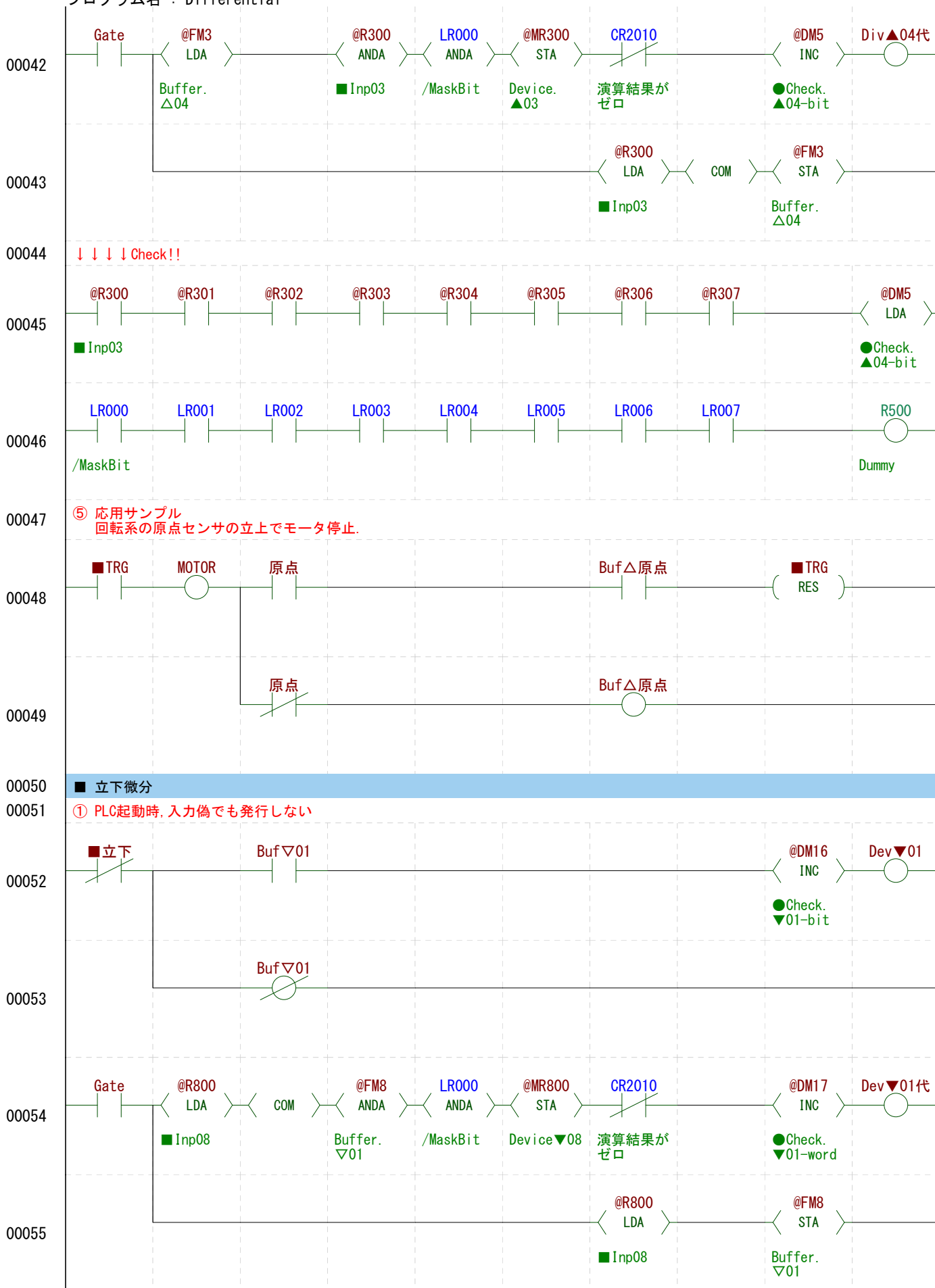
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Differential



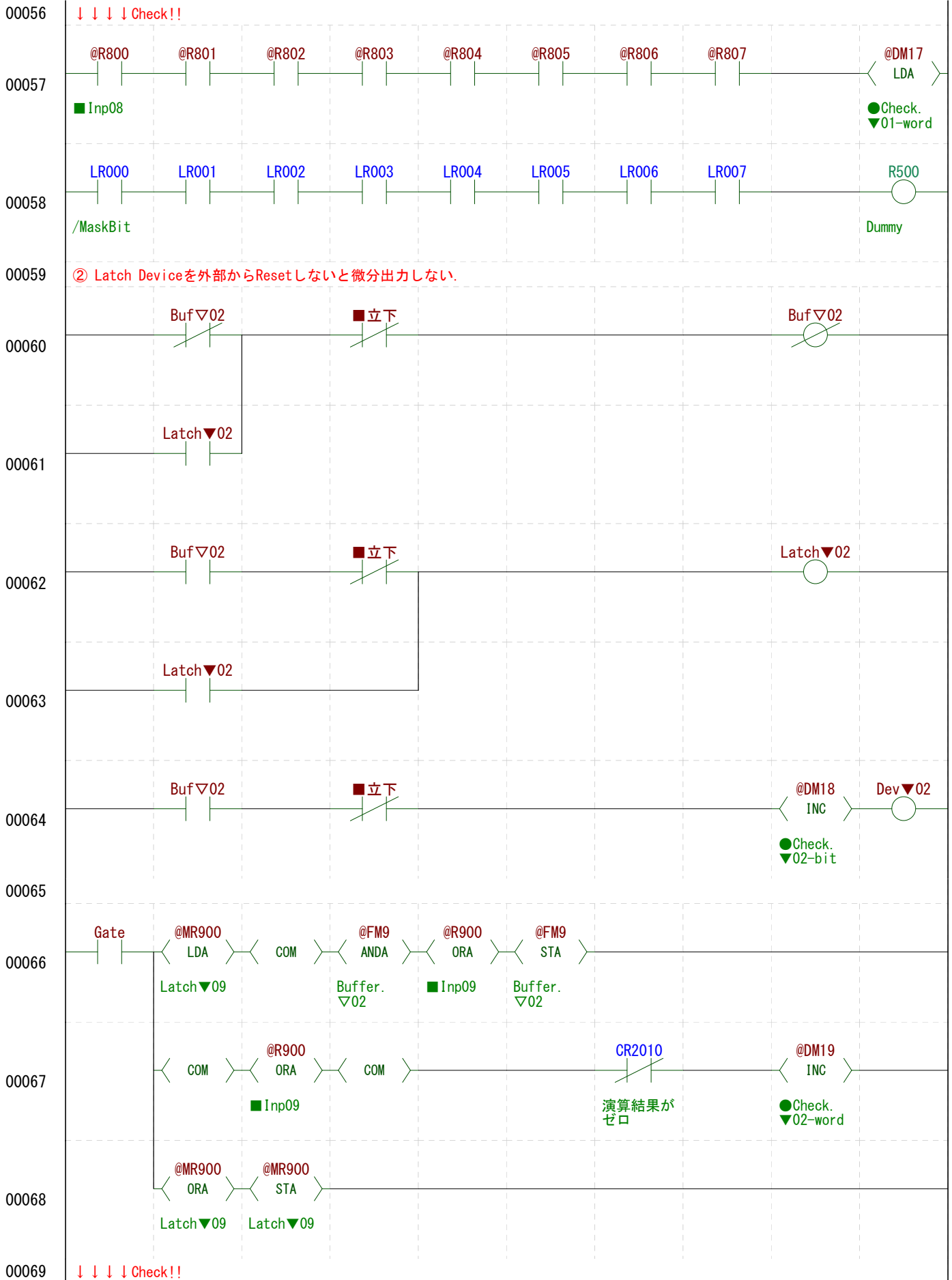
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Differential



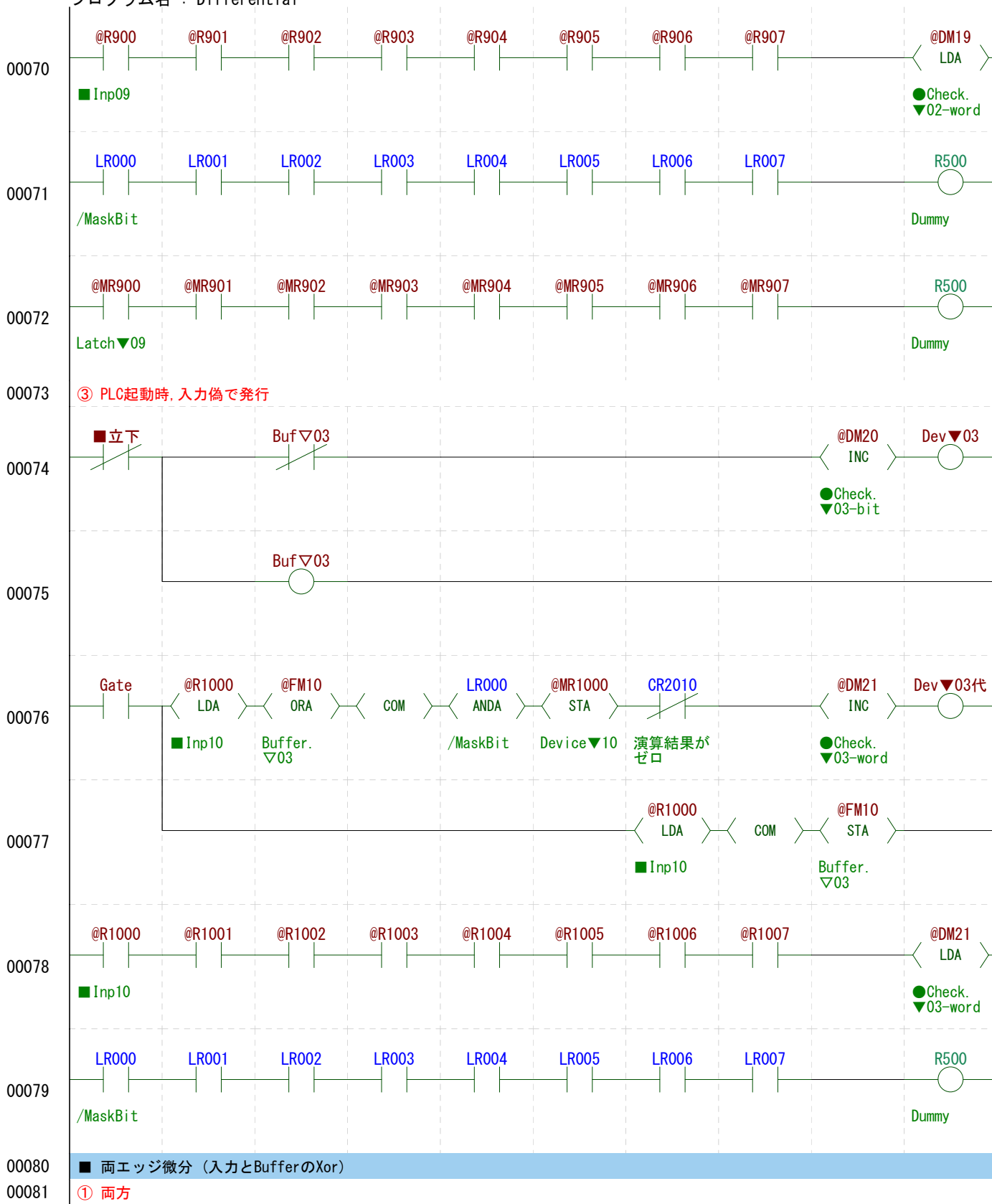
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_codel_01
 プログラム名 : Differential



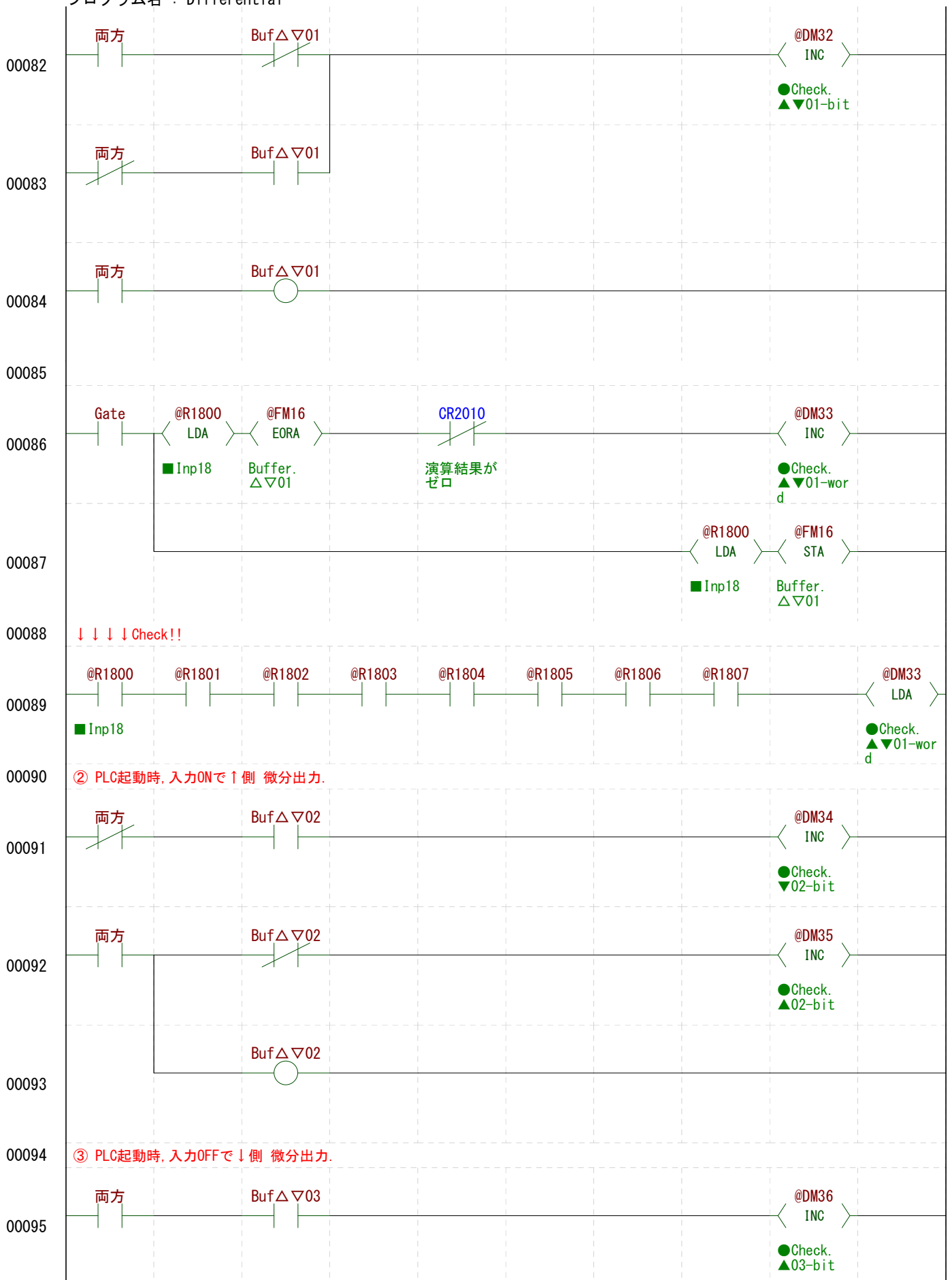
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Differential



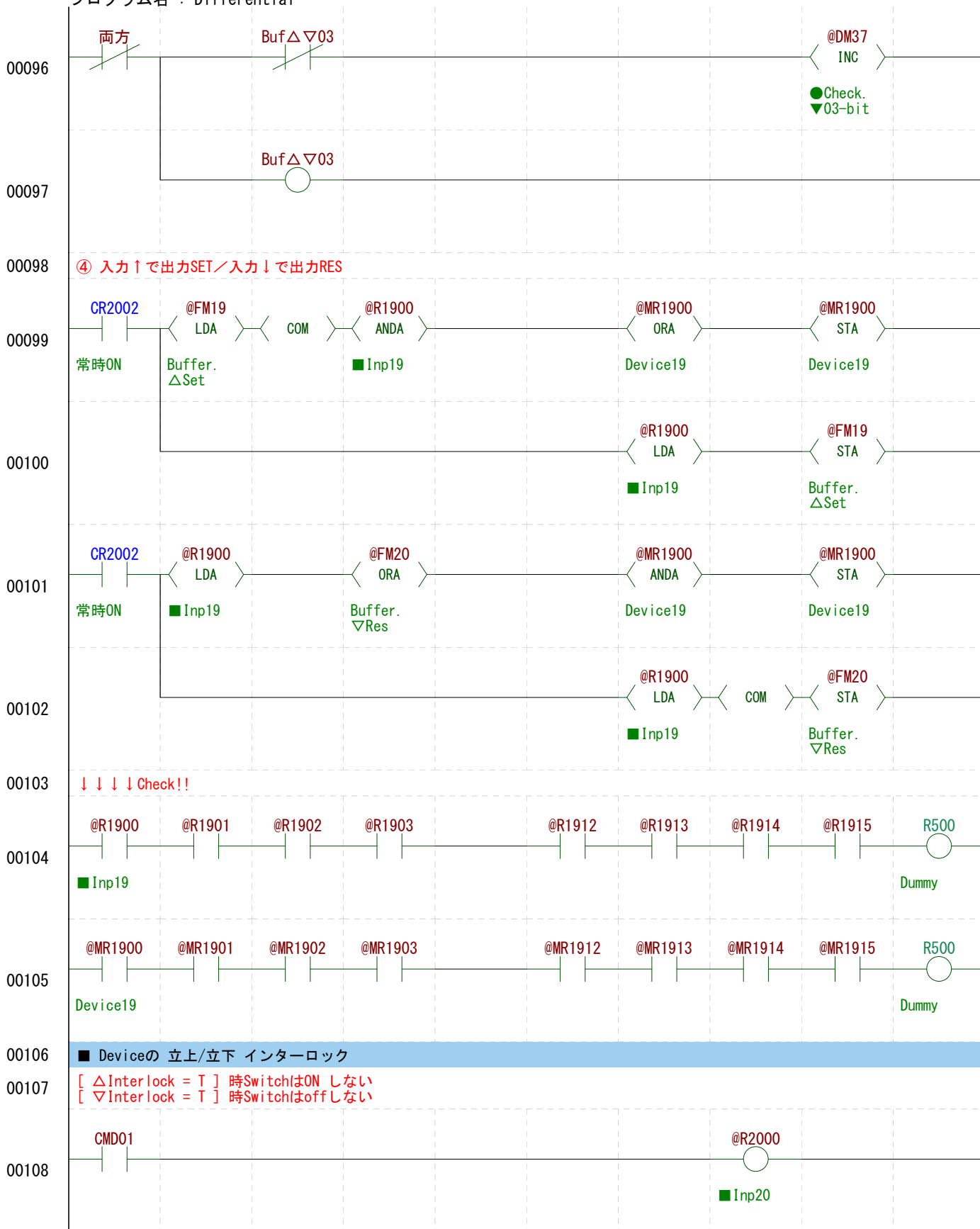
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Differential



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Differential



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Differential



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Differential

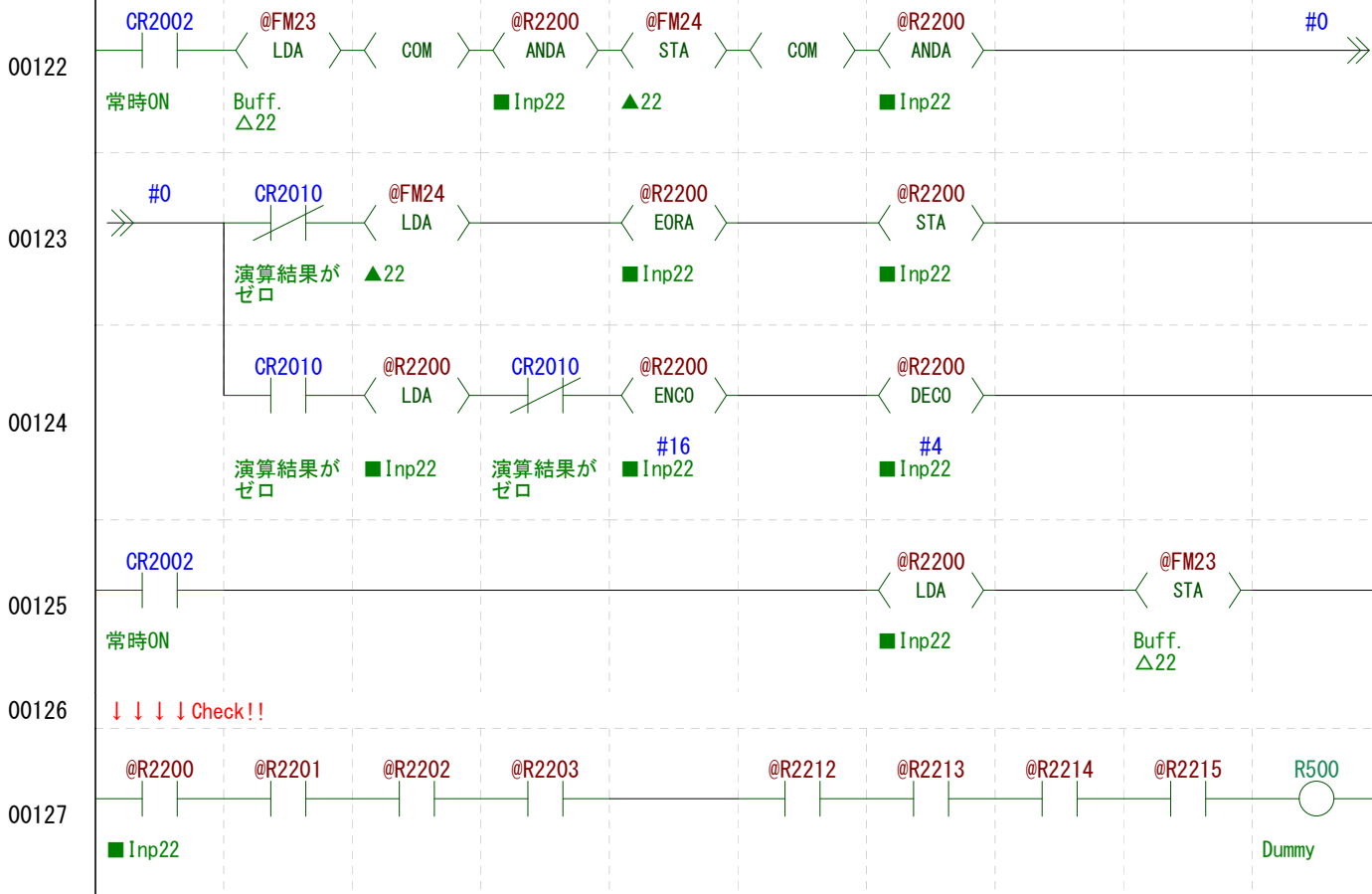
① 早いもの勝ち

既にTrueのBitがある場合、次にTrueになったBitの立上と自分自身で自分を殺している。
 PLC起動時に複数のTrueがある場合、同時ONを避けるため、ENCO命令をつかっている。(最も若いAddressが選択される。)

00121

※ Input Deviceは微分命令でSETしてください。
 Trueにするのは、このCodeの前、使うのはこのCodeの後にしてください。
 このCodeをSubroutineにしておき、Input DeviceをONにする毎に呼び出してもいいでしょう。

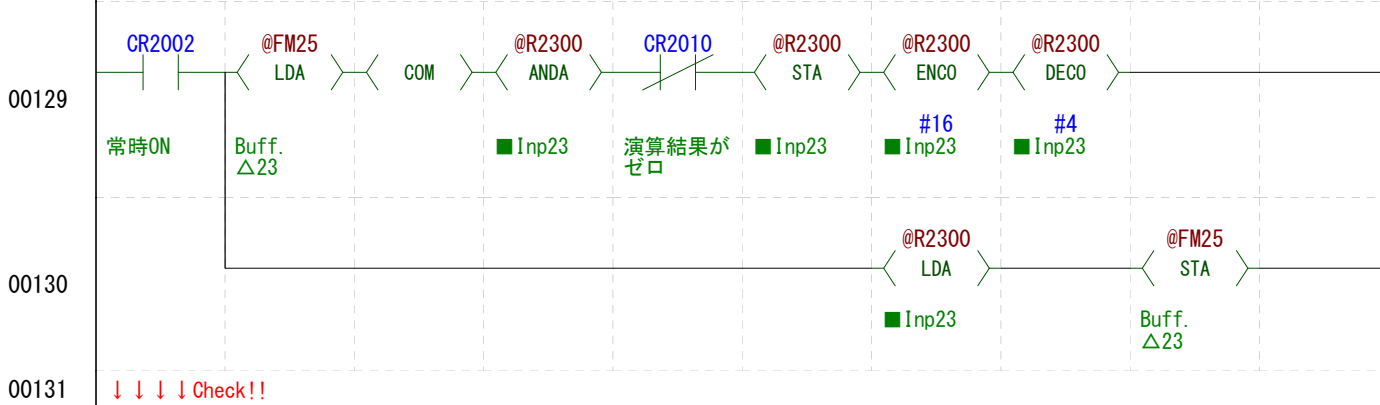
また、タッチパネルからも使いやすいと思います。(スイッチモードをセットに設定)



② 遅いもの勝ち

※ Input Deviceは微分命令でSETしてください。
 Trueにするのは、このCodeの前、使うのはこのCodeの後にしてください。
 このCodeをSubroutineにしておき、Input DeviceをONにする毎に呼び出してもいいでしょう。

また、タッチパネルからも使いやすいと思います。(スイッチモードをセットに設定)



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Differential



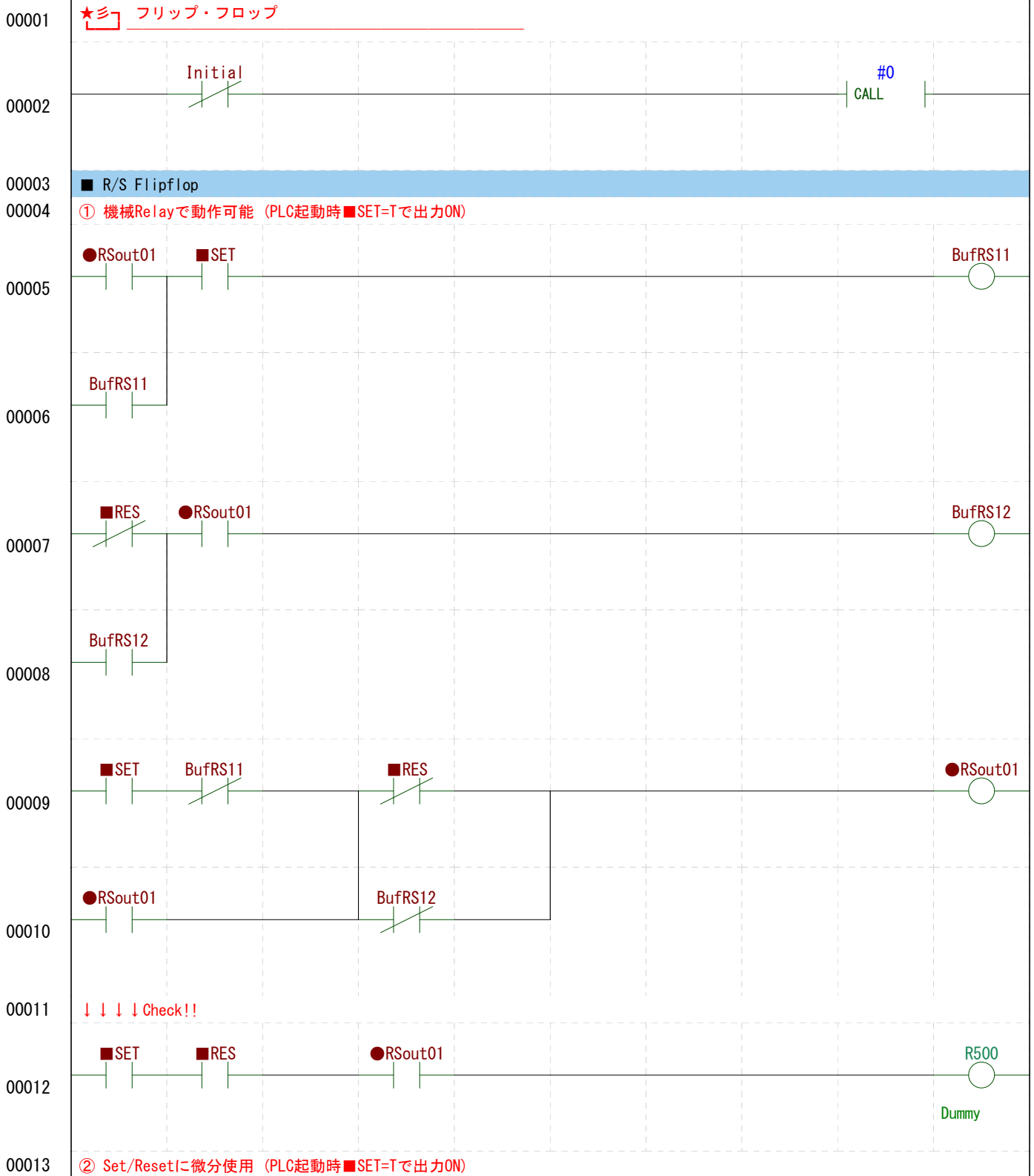
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
プログラム名 : Differential



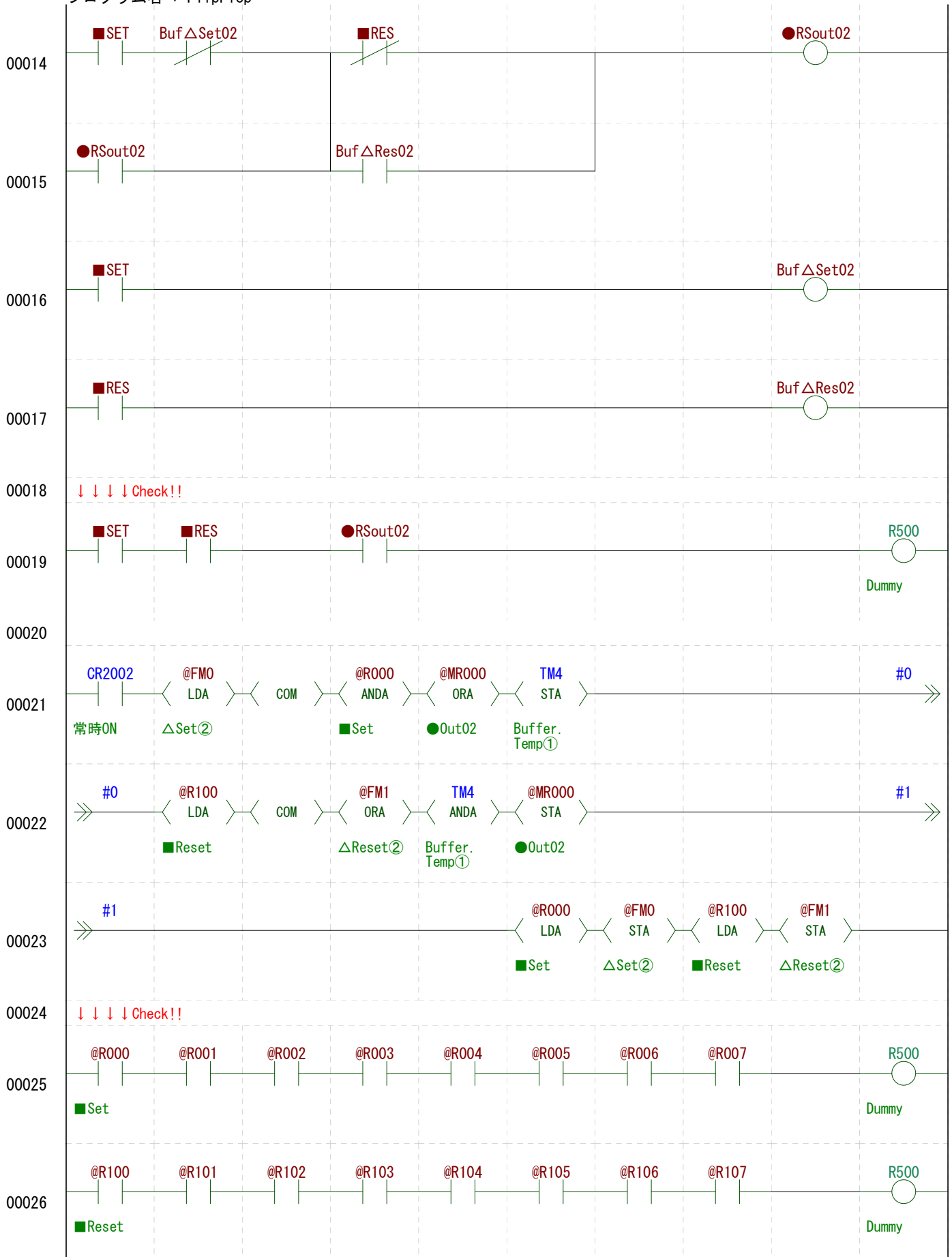
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : FlipFlop



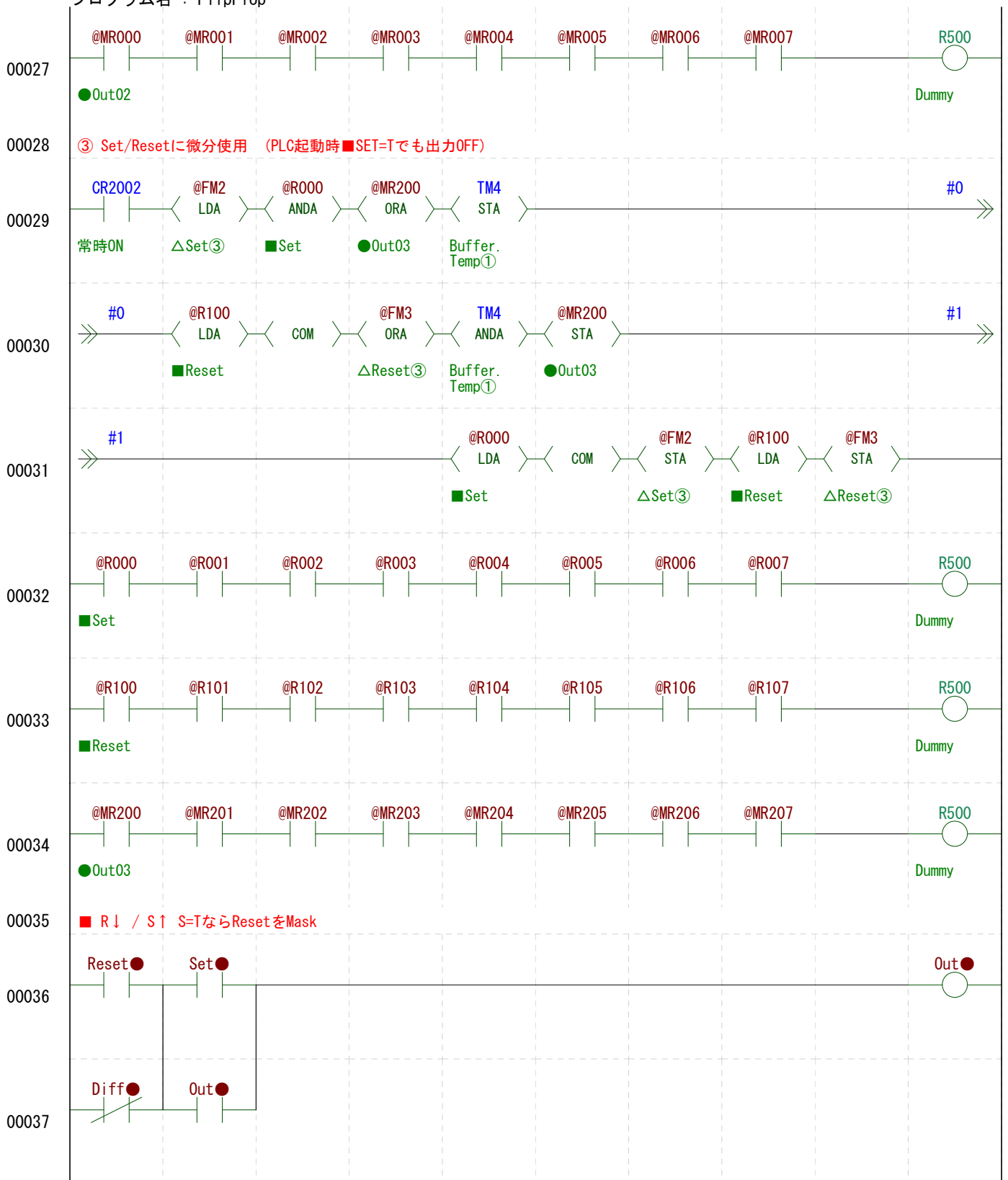
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : FlipFlop



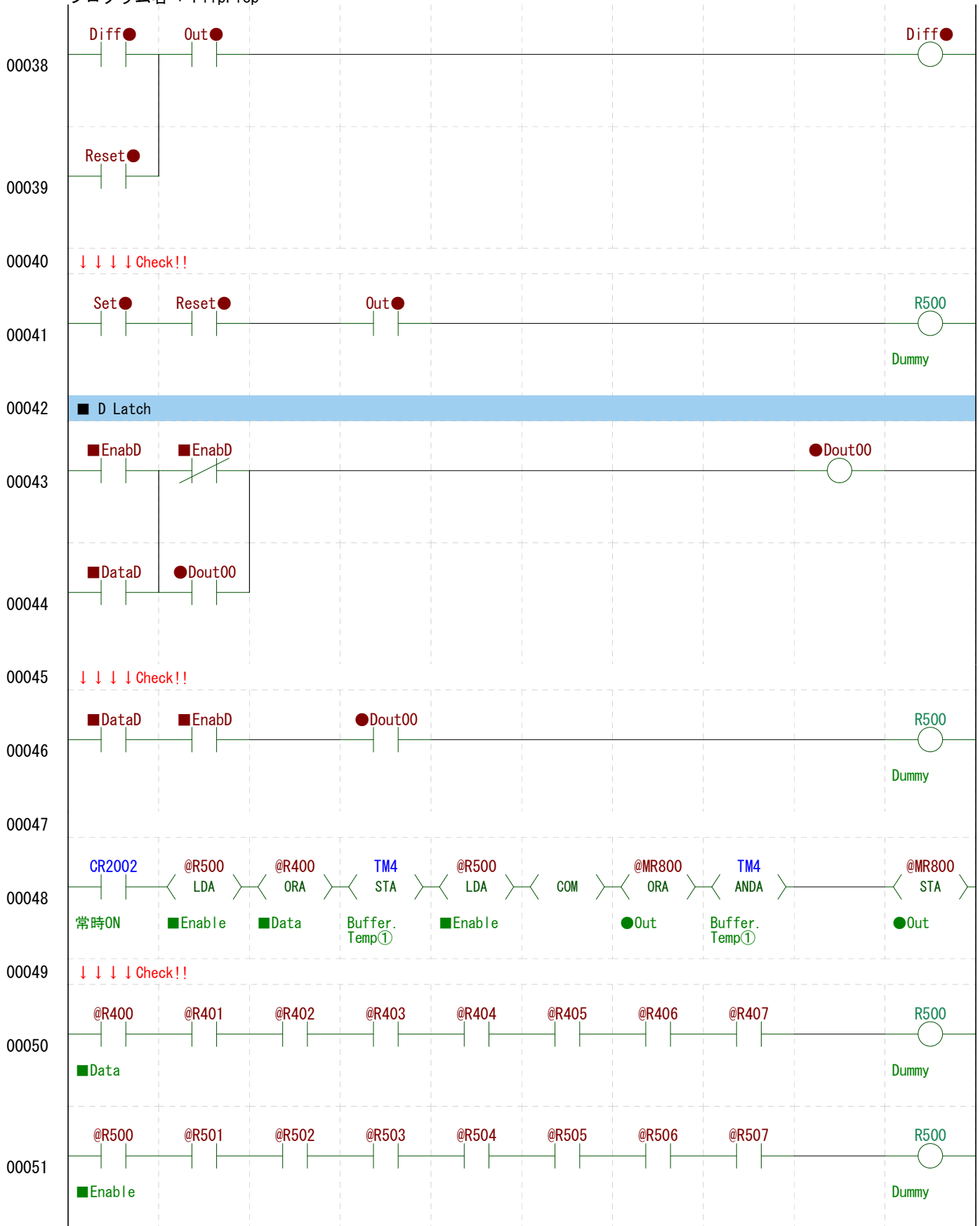
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_codel_01
 プログラム名 : FlipFlop



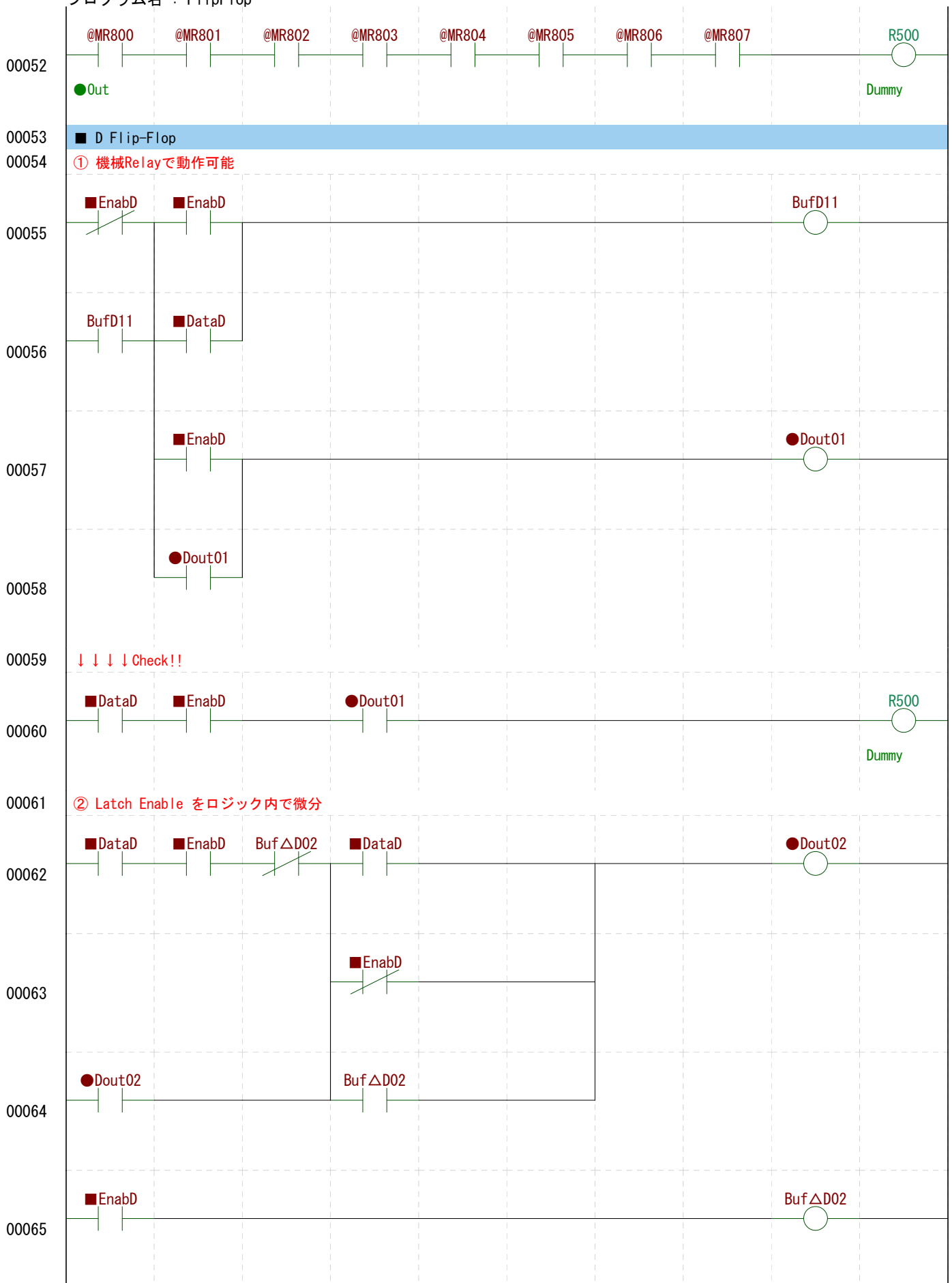
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_codel_01
 プログラム名 : FlipFlop



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : FlipFlop



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : FlipFlop



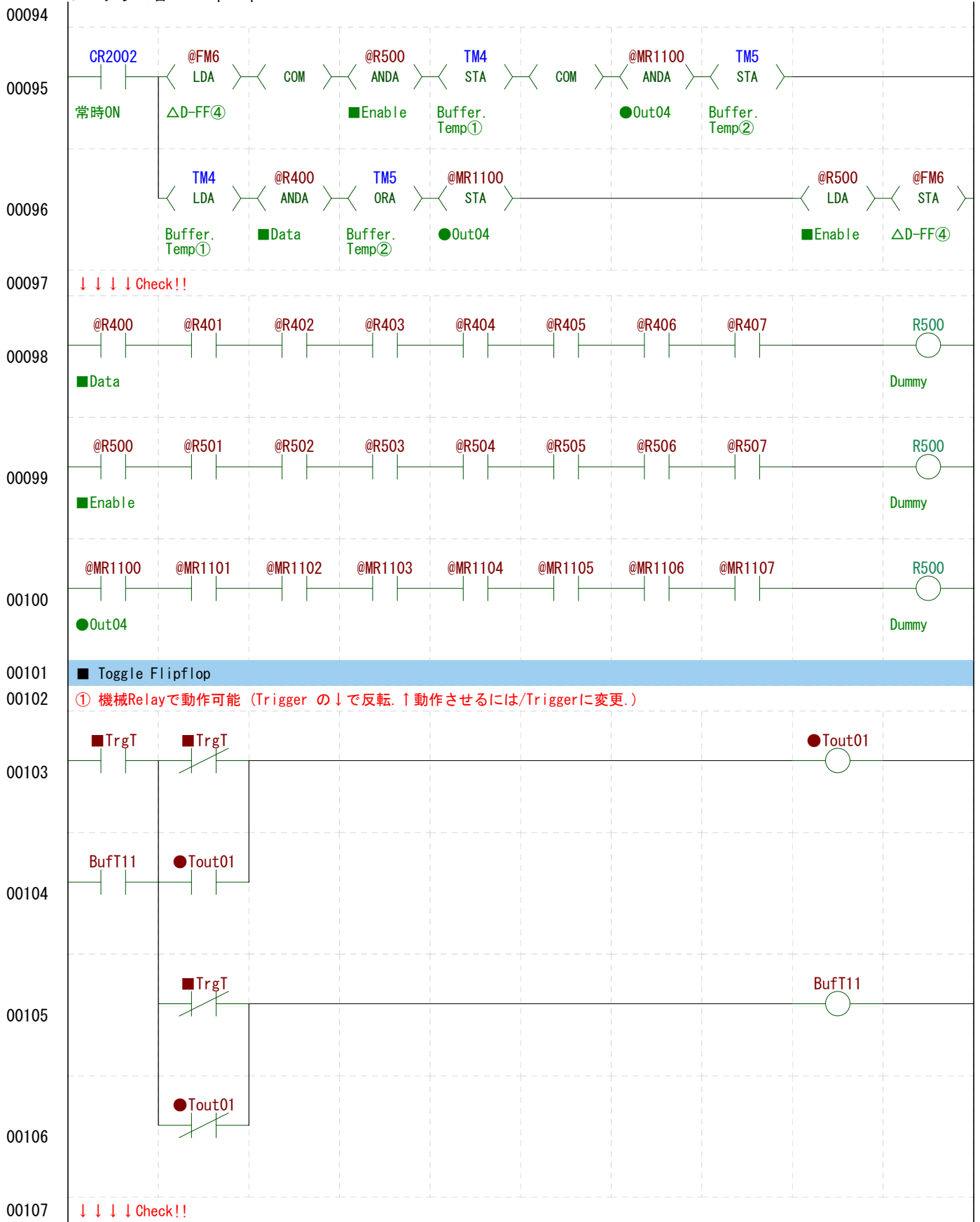
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : FlipFlop



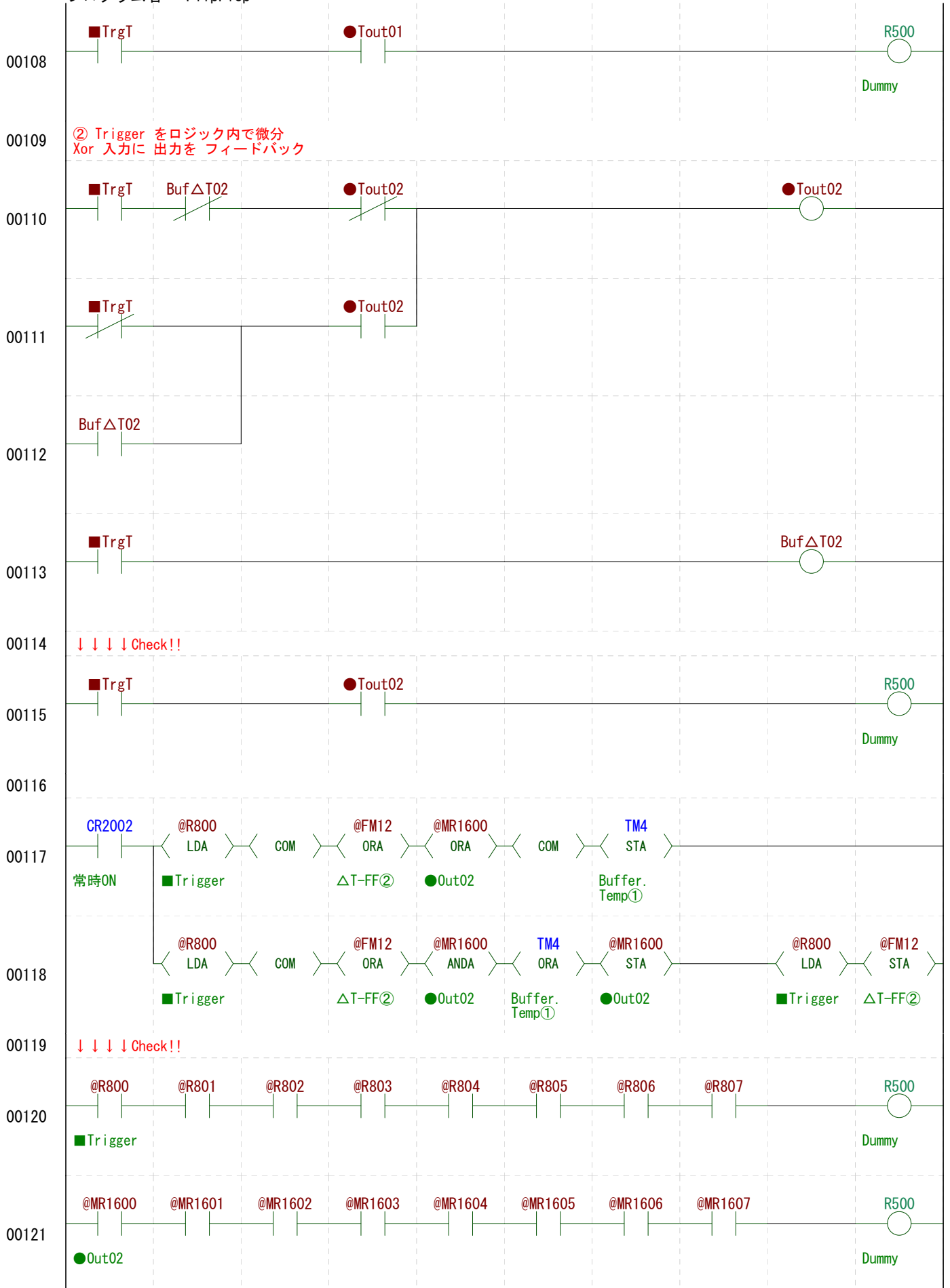
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : FlipFlop



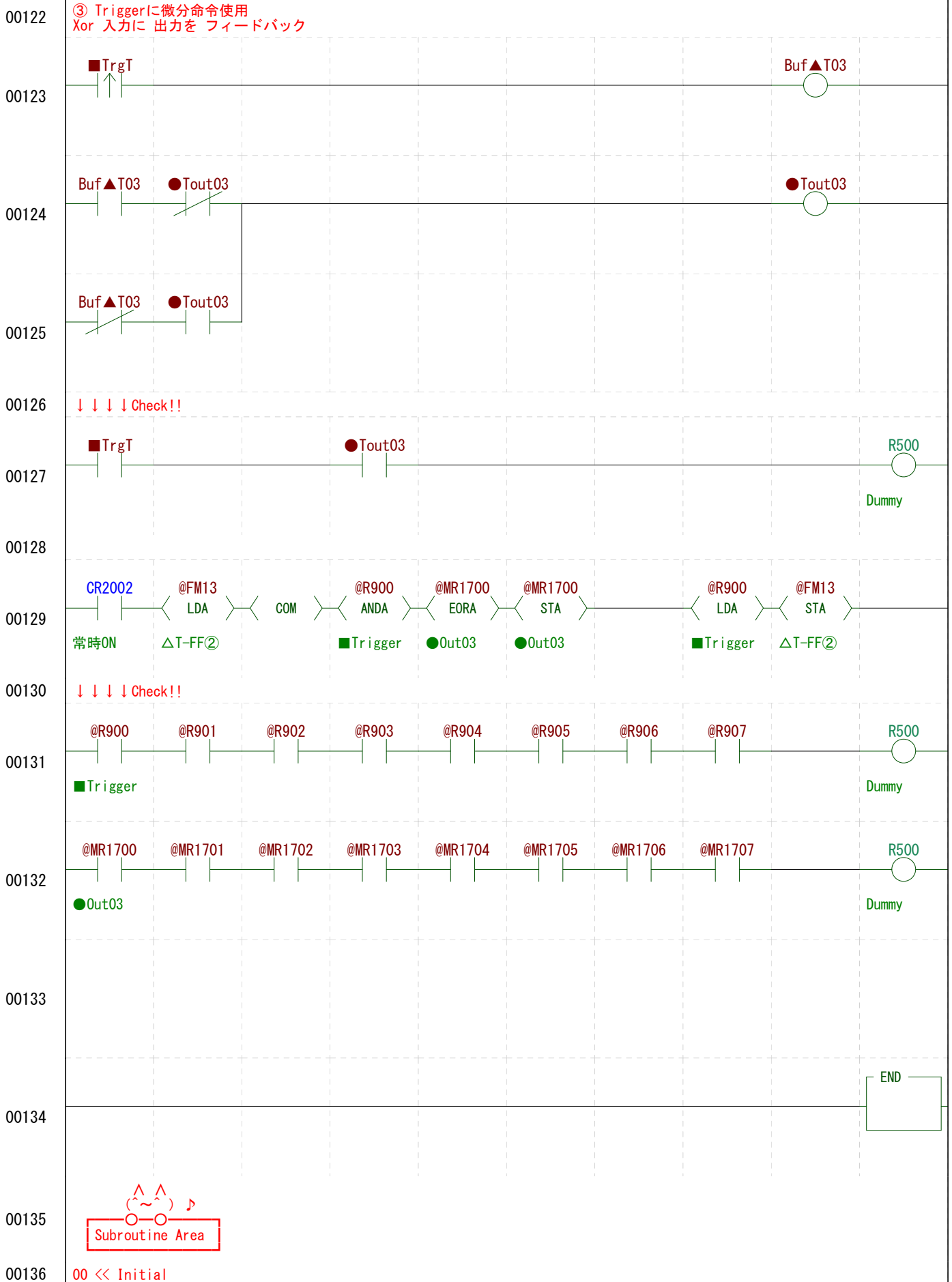
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : FlipFlop



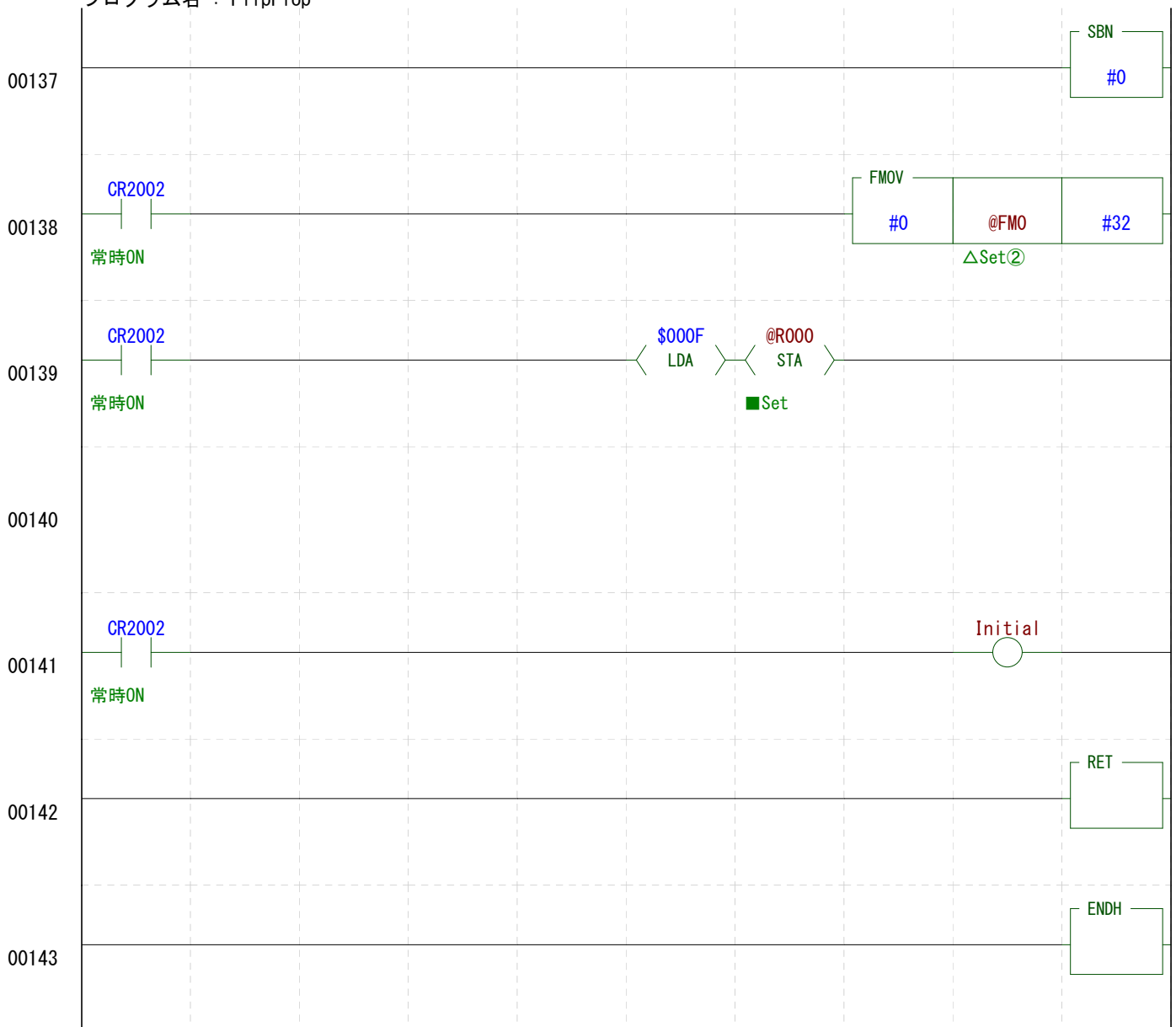
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : FlipFlop



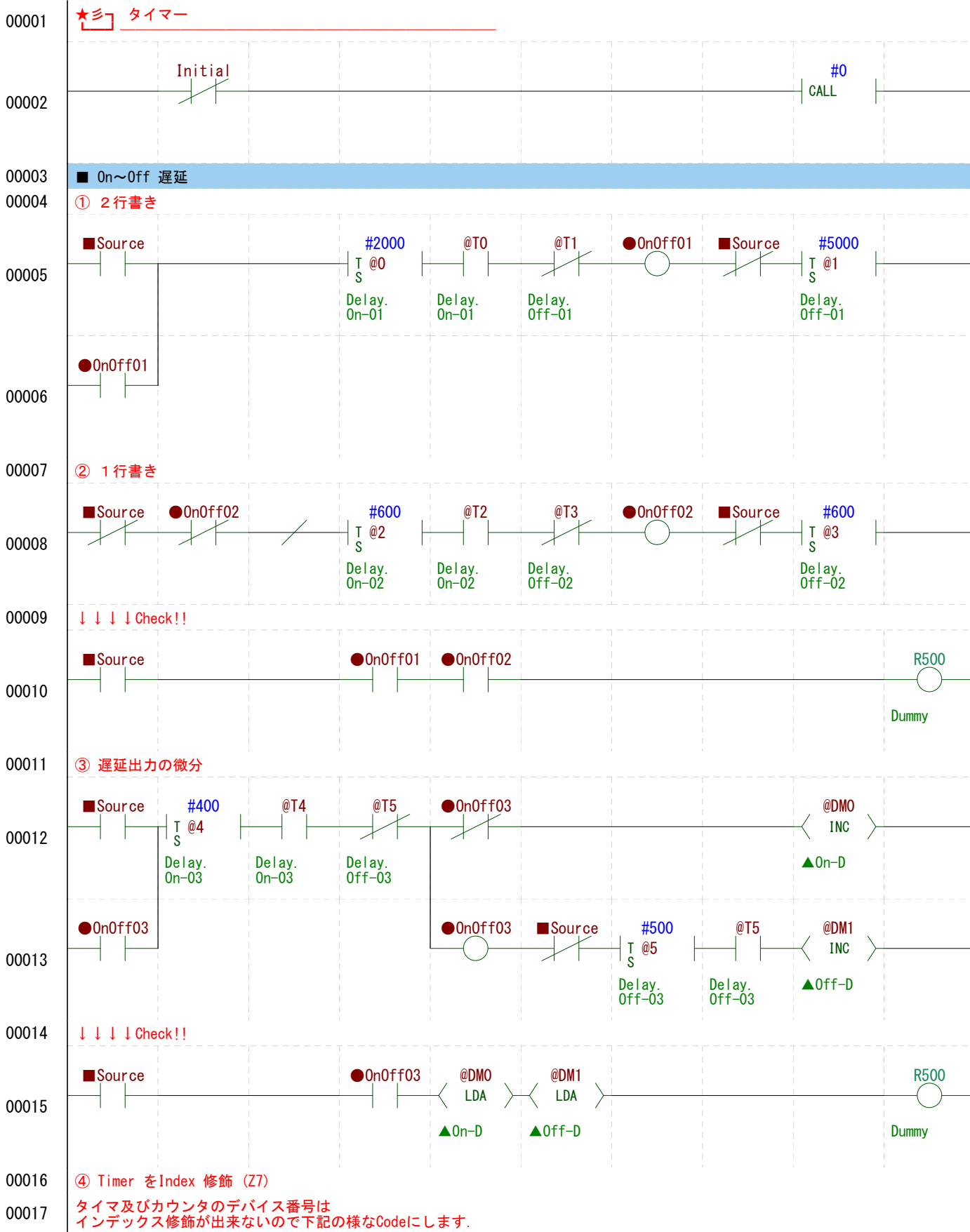
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : FlipFlop



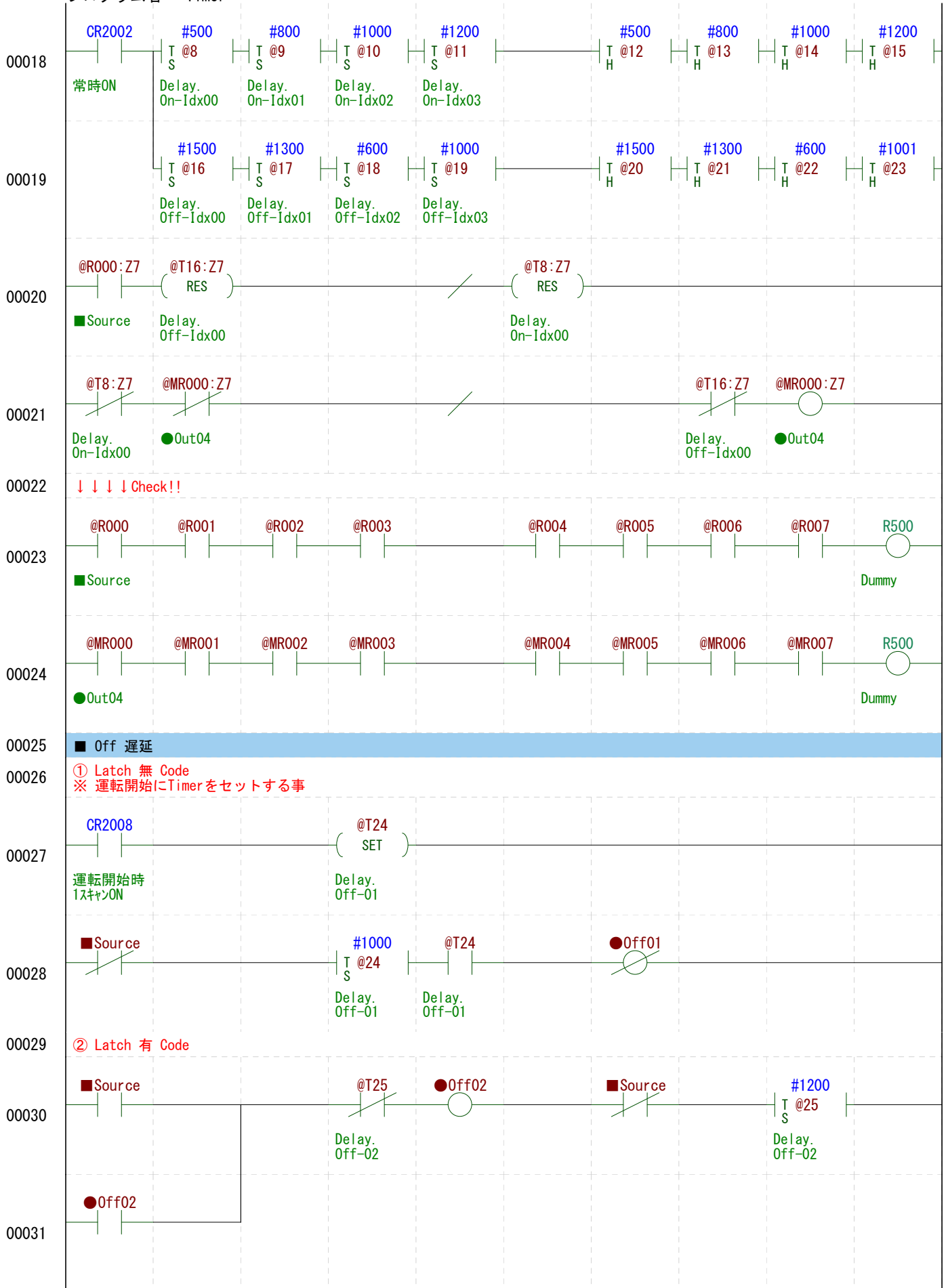
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Timer



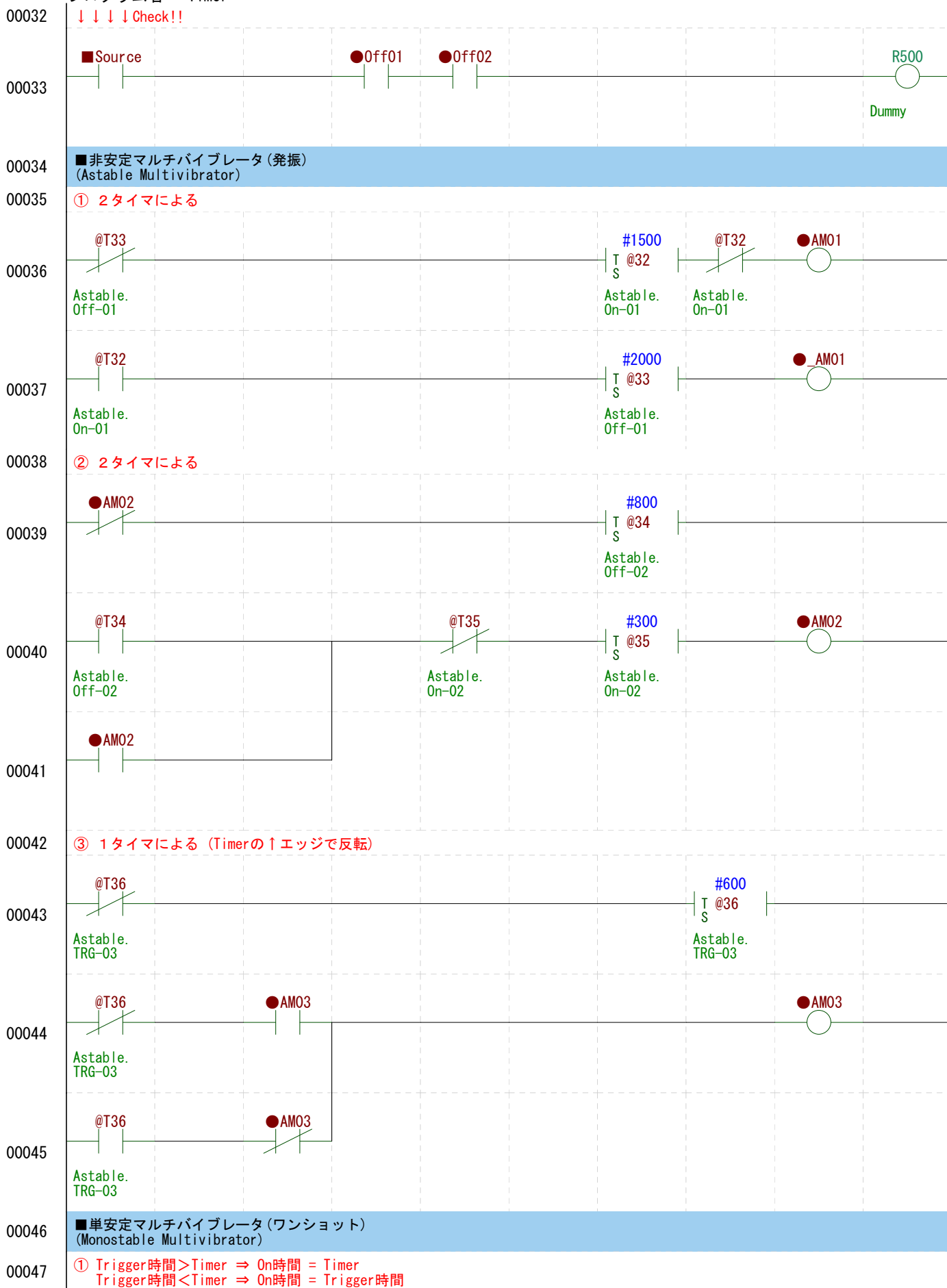
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_codel_01
 プログラム名 : Timer



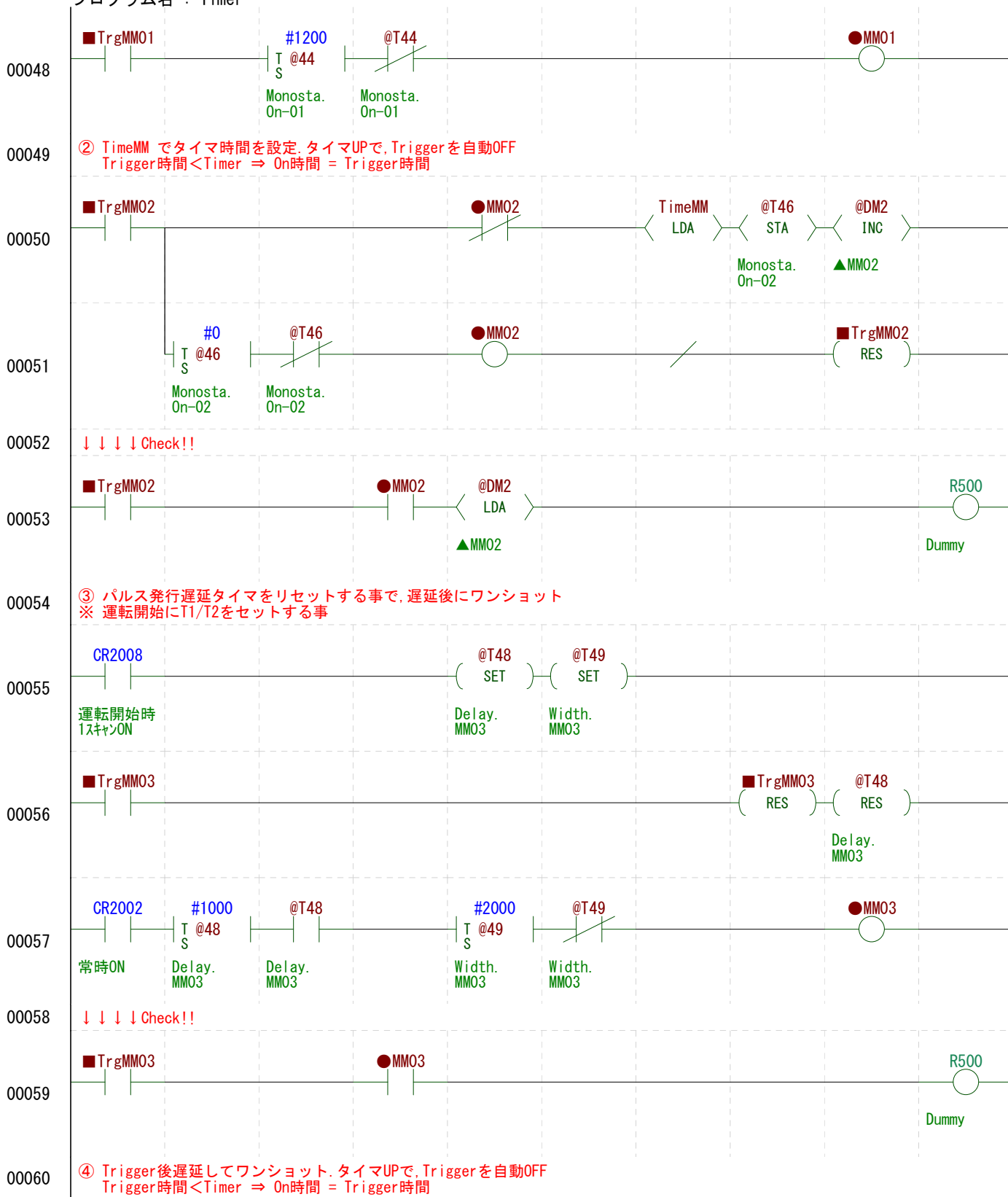
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Timer



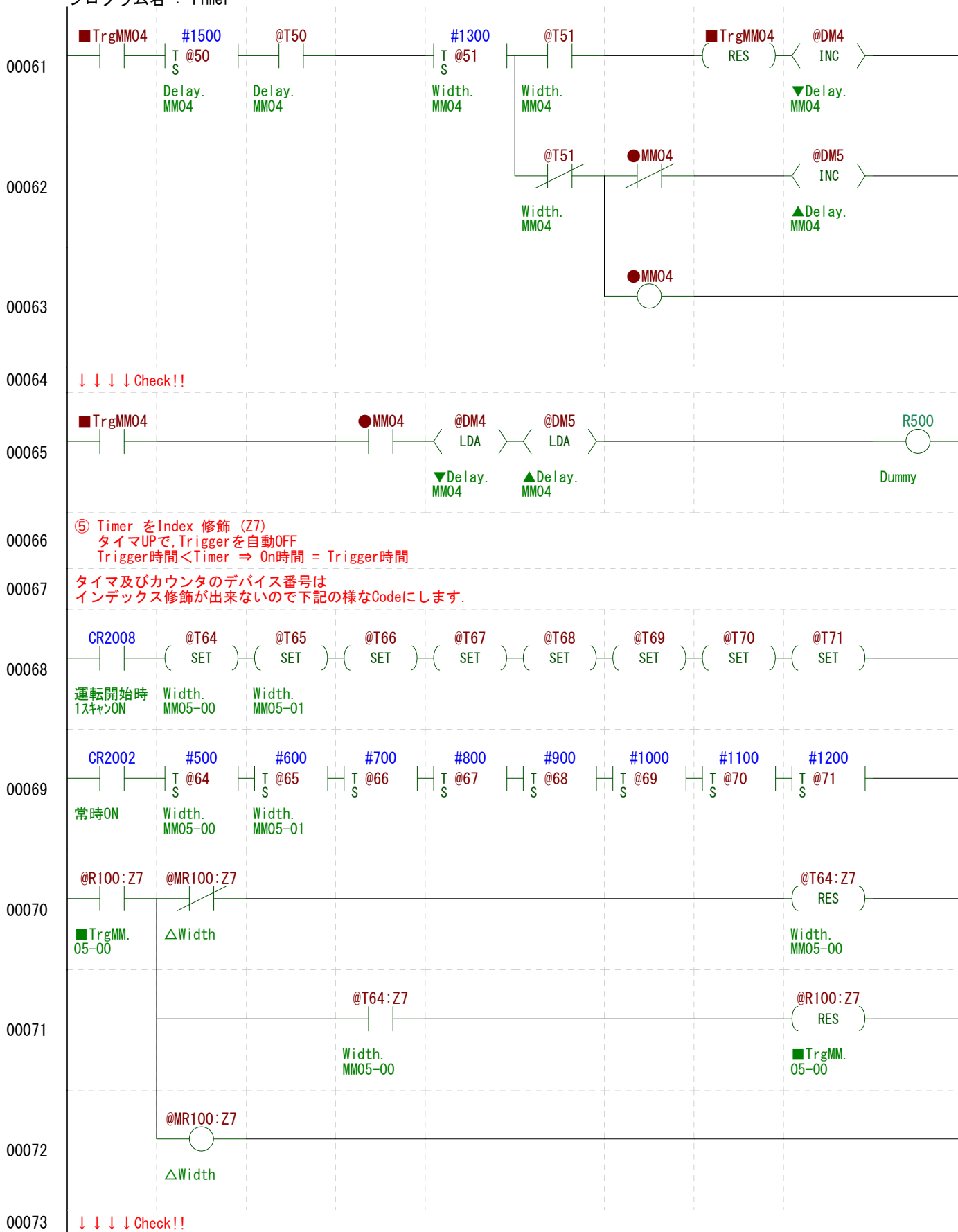
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Timer



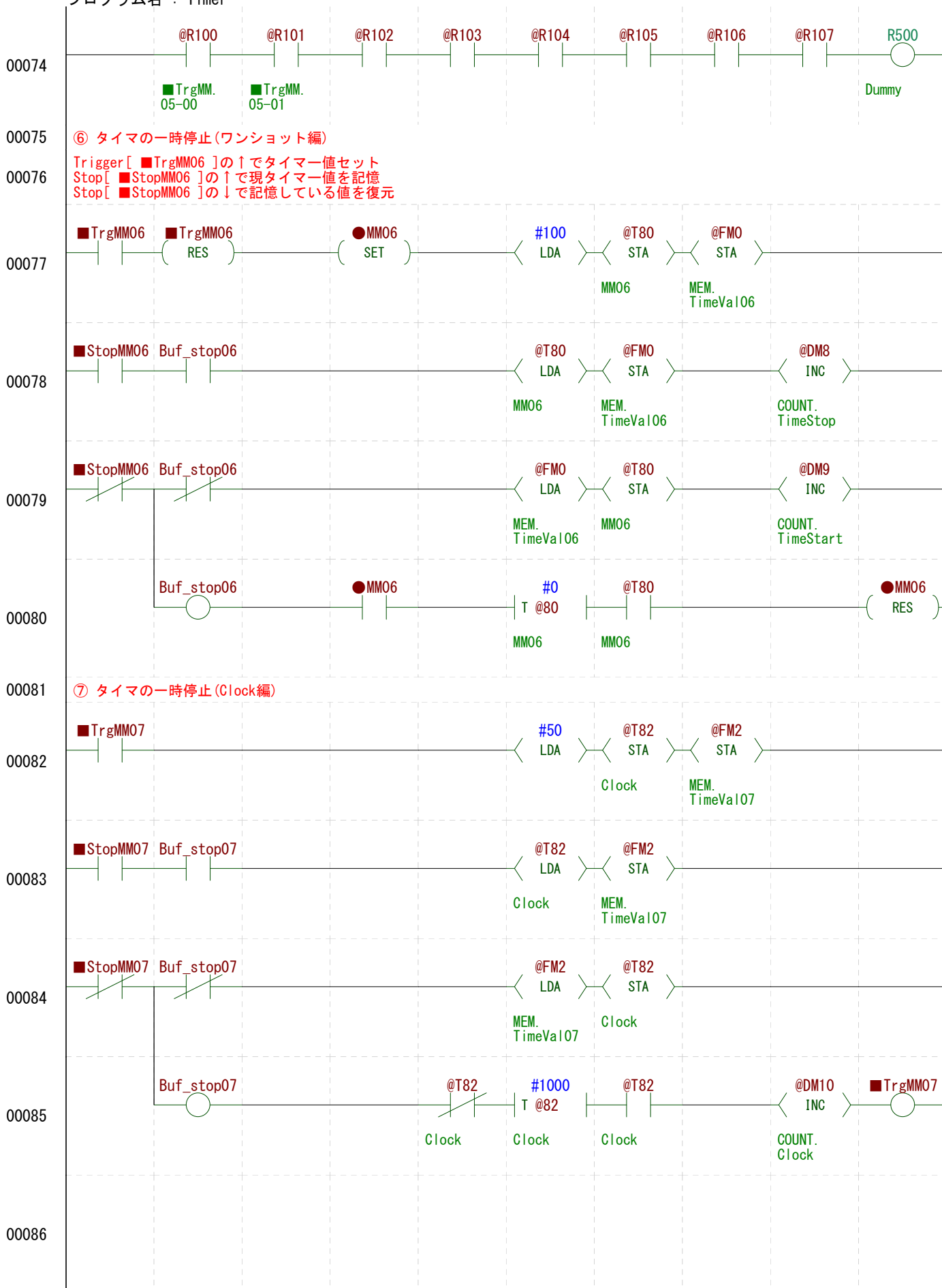
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Timer



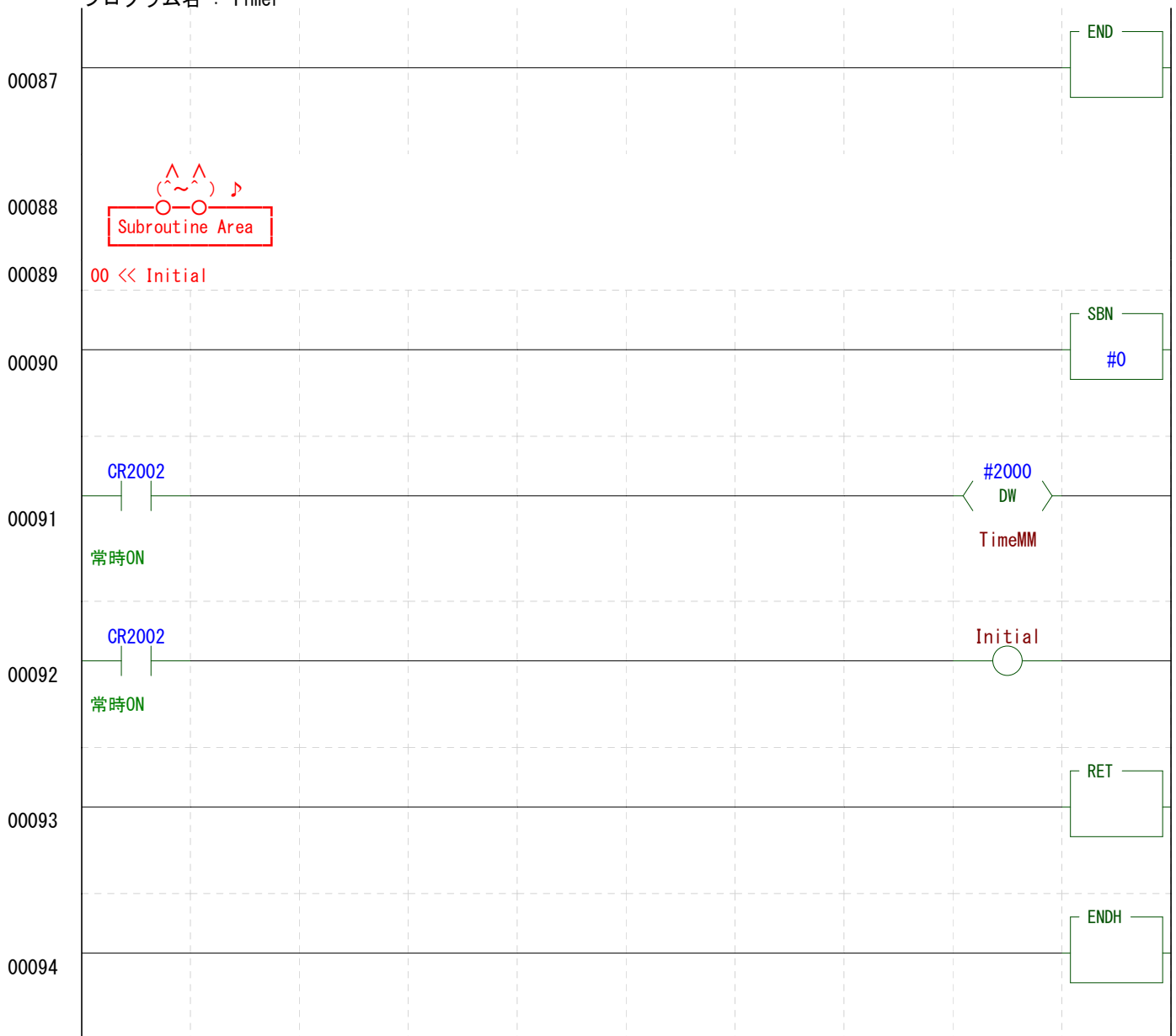
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Timer



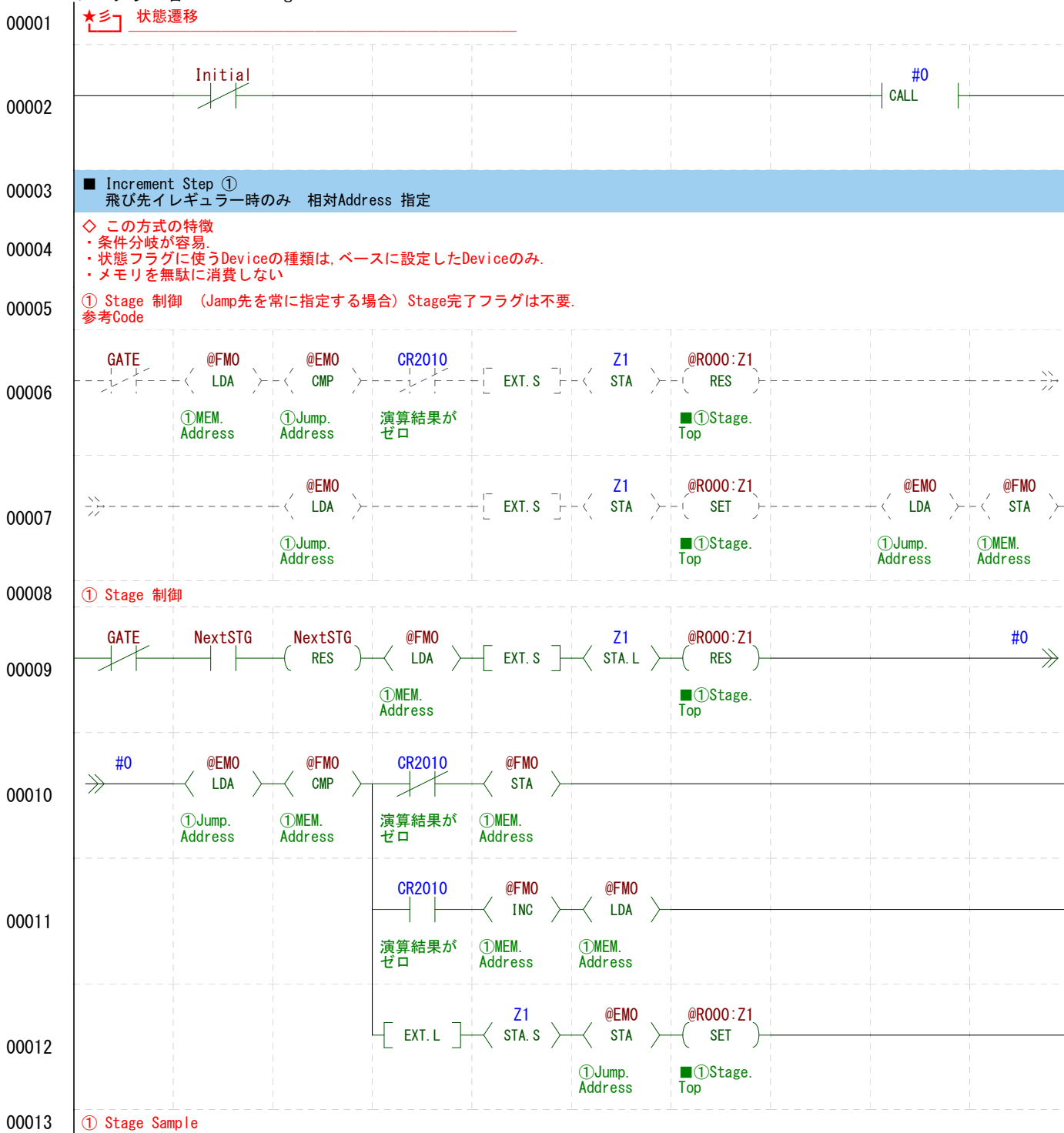
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Timer



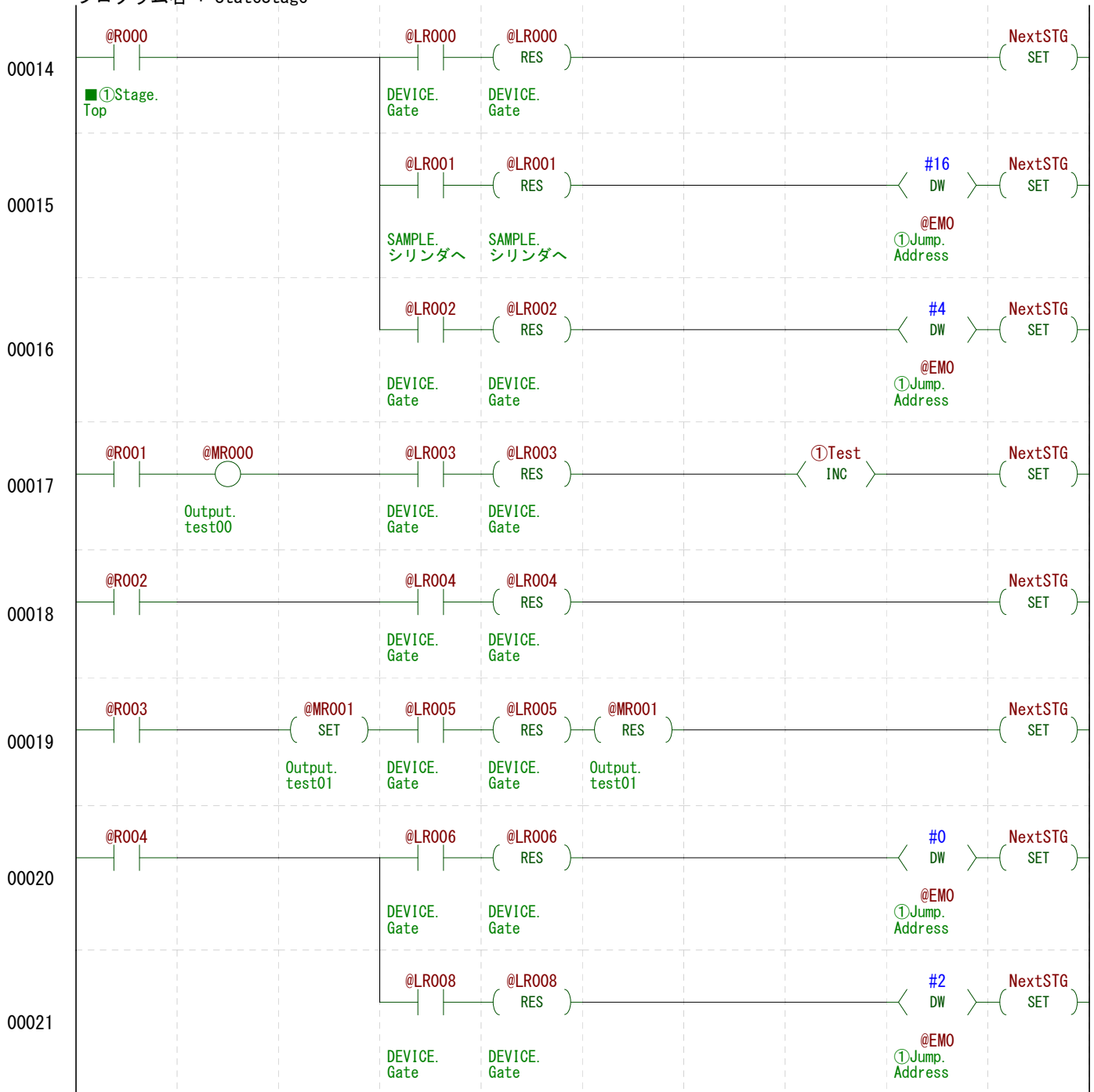
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : StateStage



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : StateStage

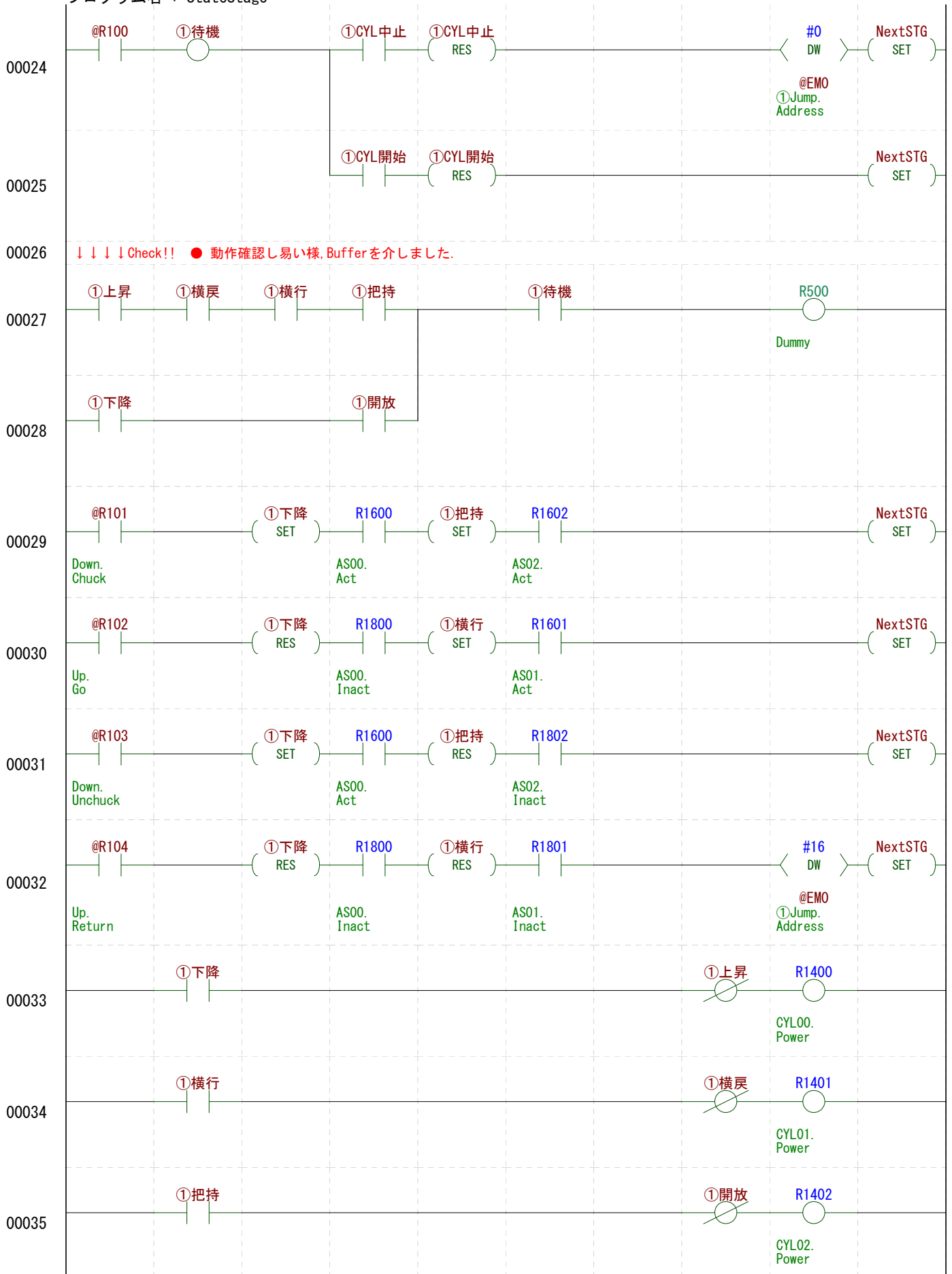


00022 ① Cylinder Sample
 仮想Air Cylinder Module を使い, 以下の動作をします.

00023 ①ハンド下降
 ②ハンド閉
 ③ハンド上昇
 ④ハンド横移動
 ⑤ハンド下降
 ⑥ハンド開
 ⑦ハンド上昇
 ⑧横移動戻り

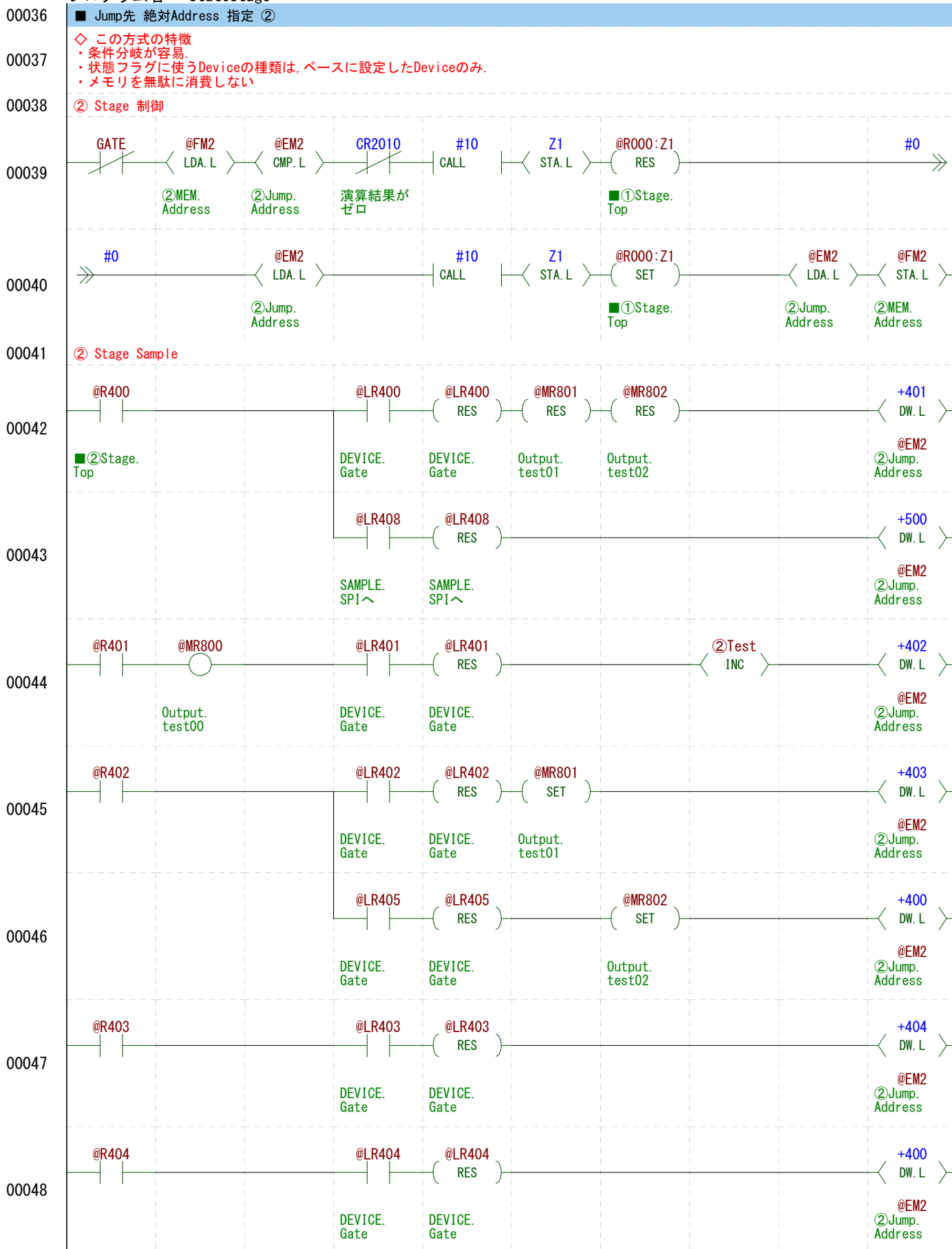
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : StateStage



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_codel_01
 プログラム名 : StateStage



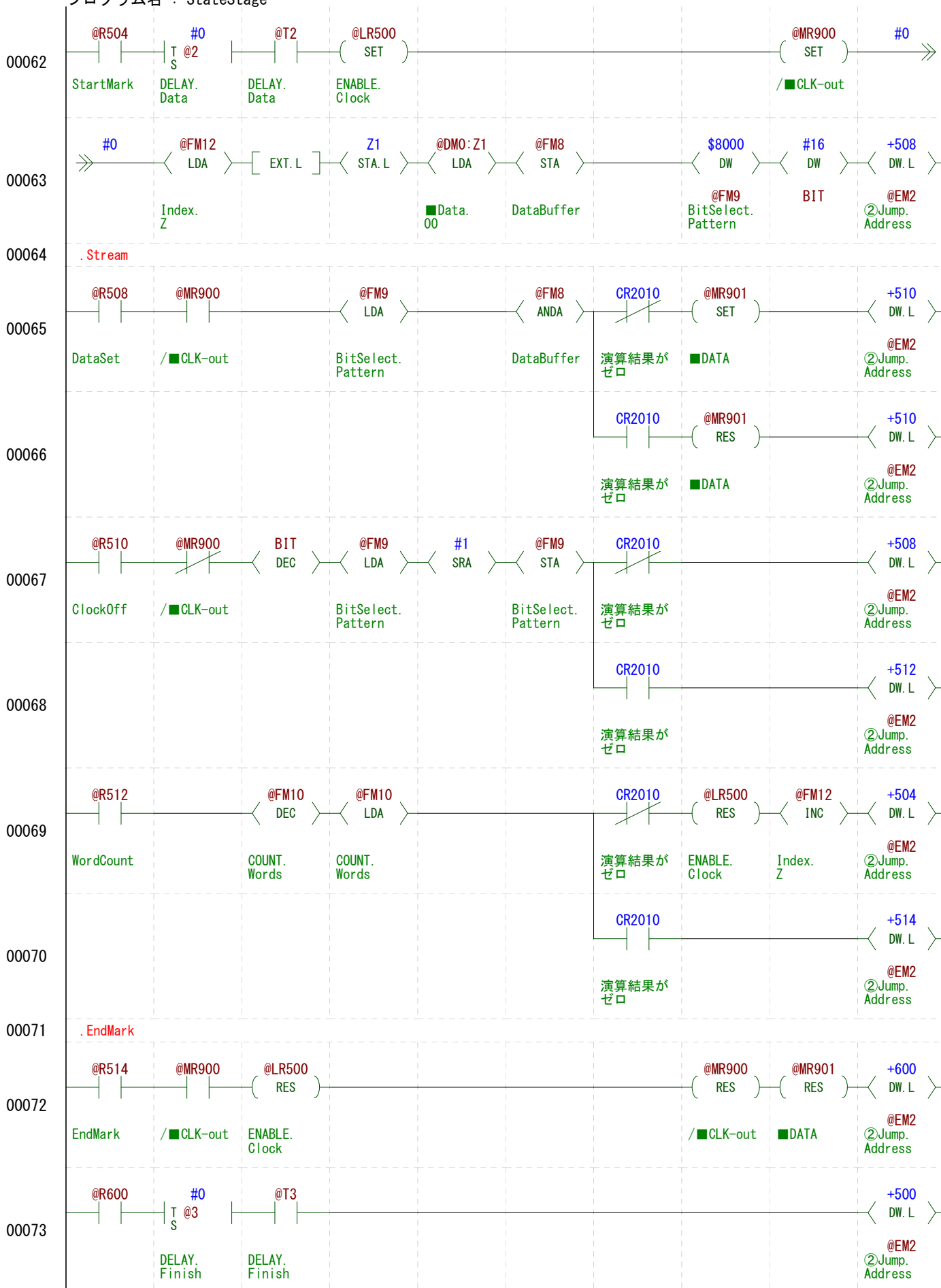
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : StateStage



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_codel_01
 プログラム名 : StateStage



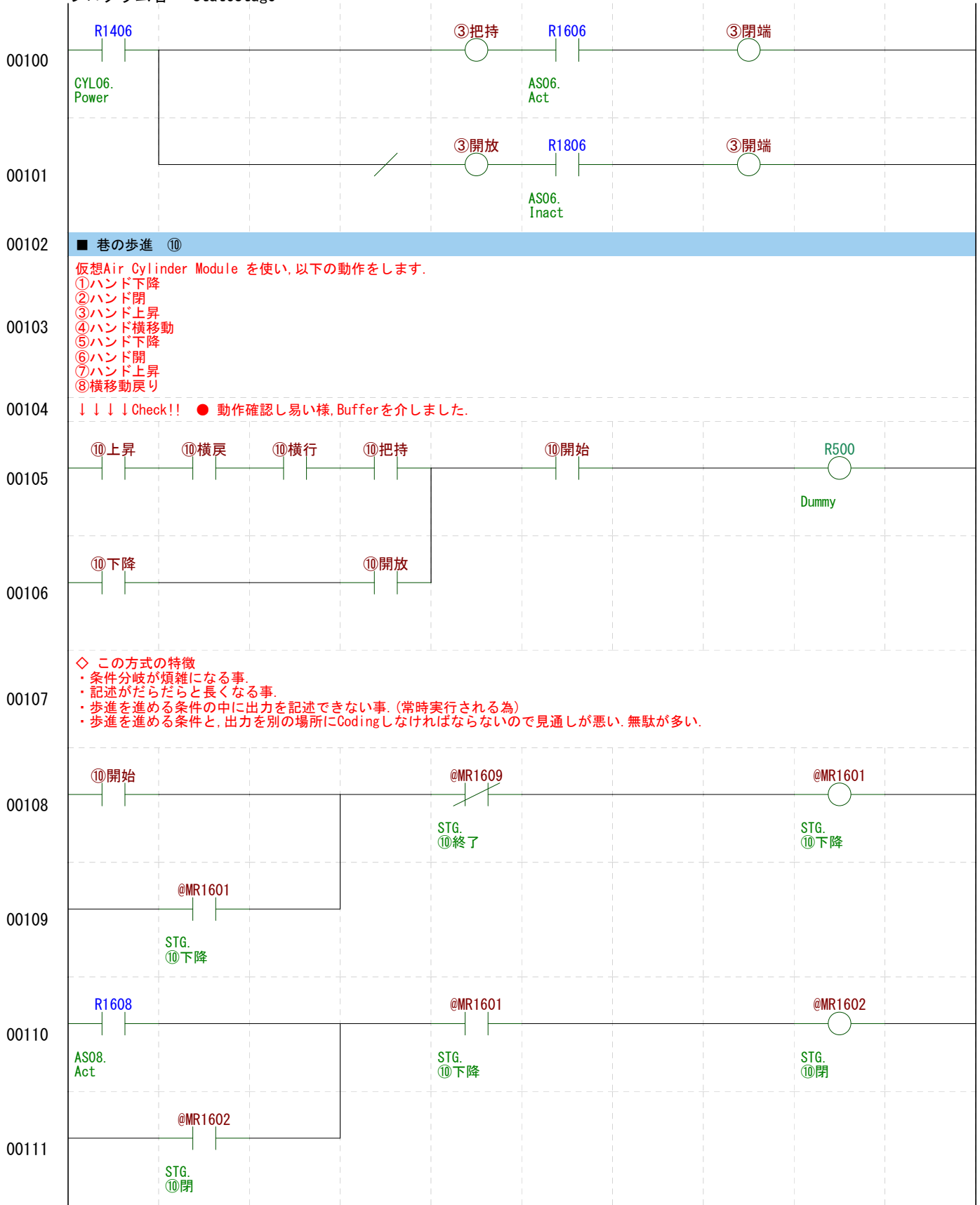
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : StateStage



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : StateStage



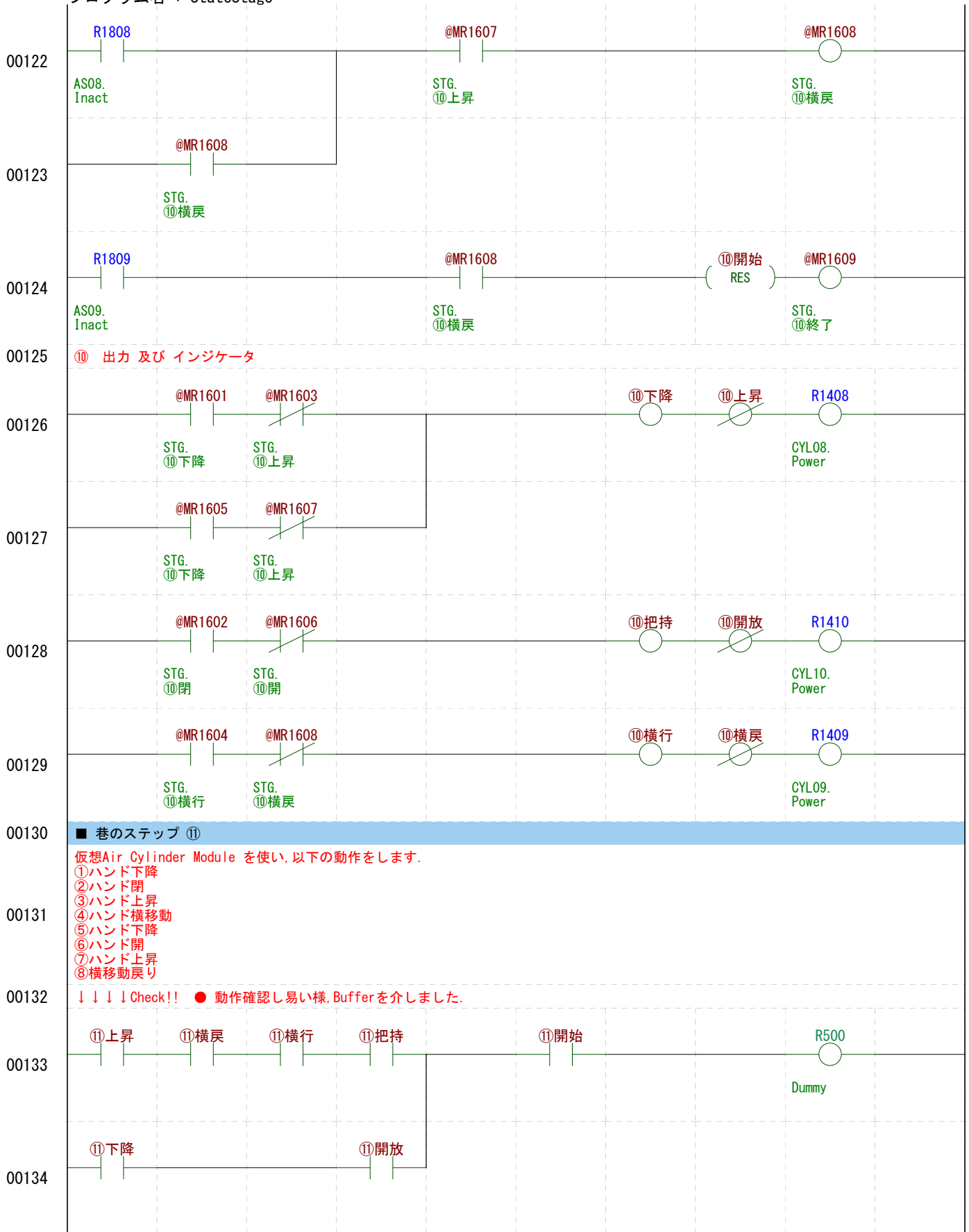
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : StateStage



【ラダー図】

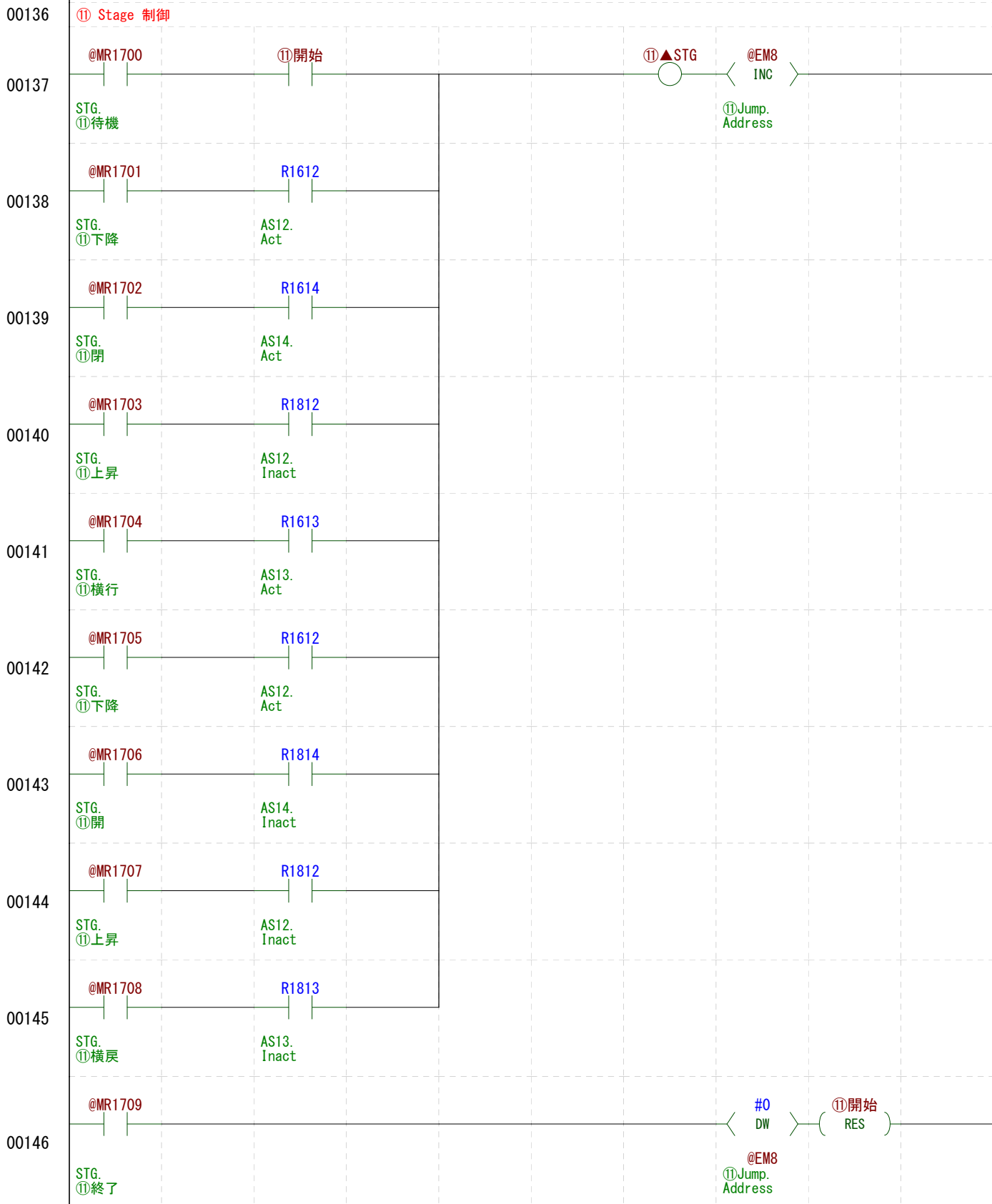
プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : StateStage



【ラダー図】

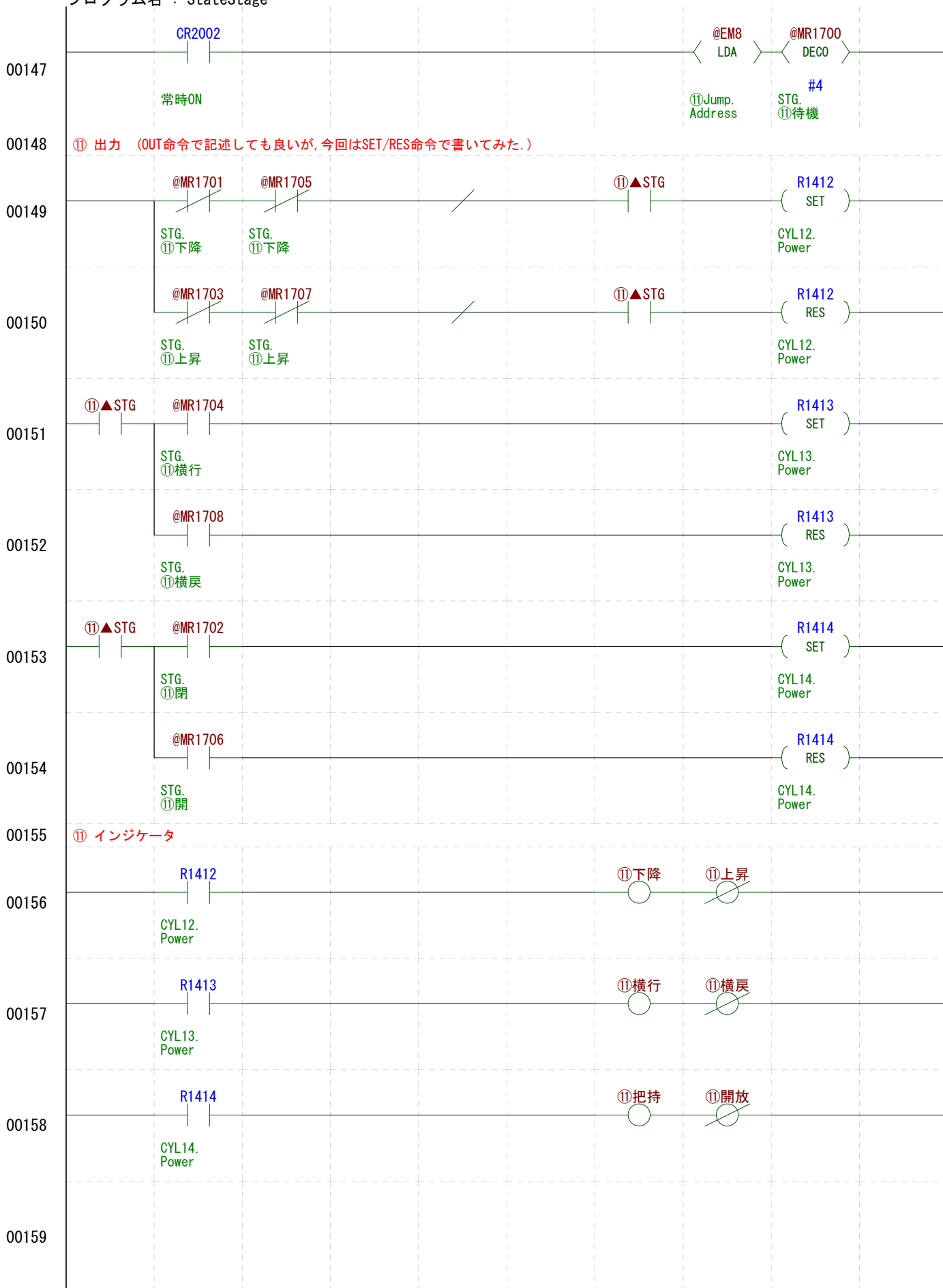
プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : StateStage

- ◇ この方式の特徴
- ・条件分岐が煩雑になる事.
 - ・歩を進める条件と、出力を別の場所にCodingしなければならないので見通しが悪い. 無駄が多い.
 - ・無駄にメモリを使用費する事. (この例では10ステップに対し16bits占有されている.)
 - ・記述がだらだらと長くなる事.
 - ・出力に工夫が要る事.



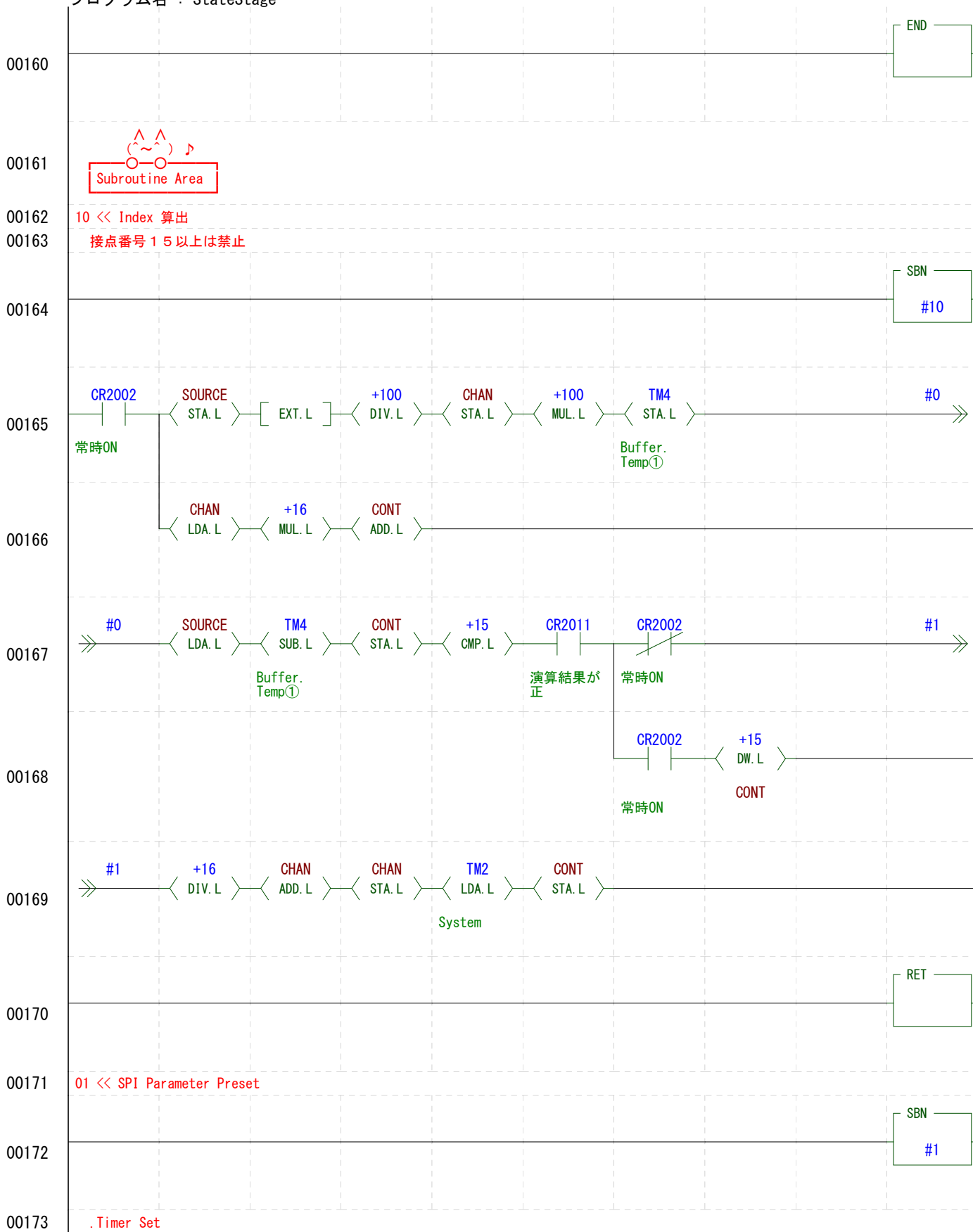
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : StateStage



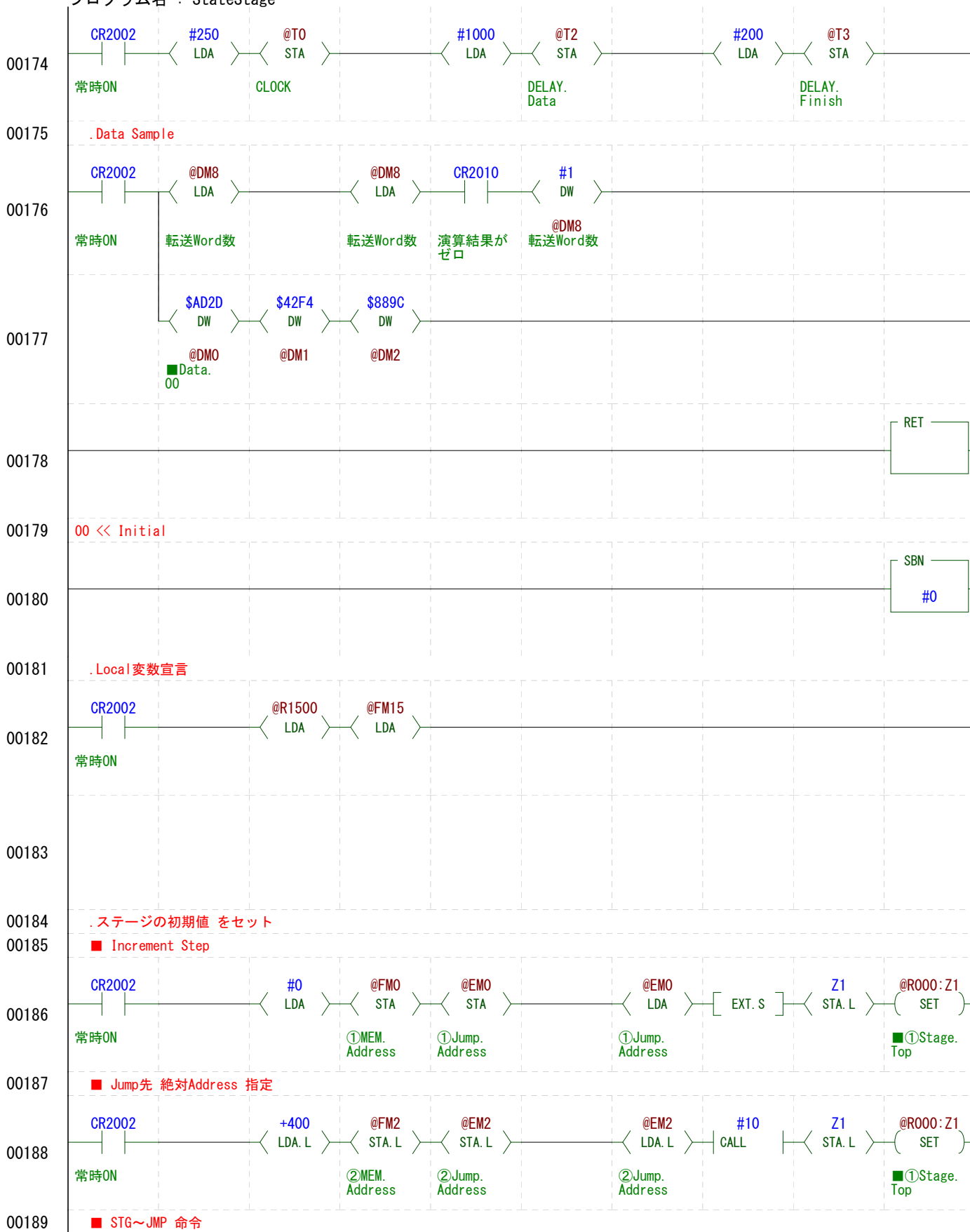
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : StateStage



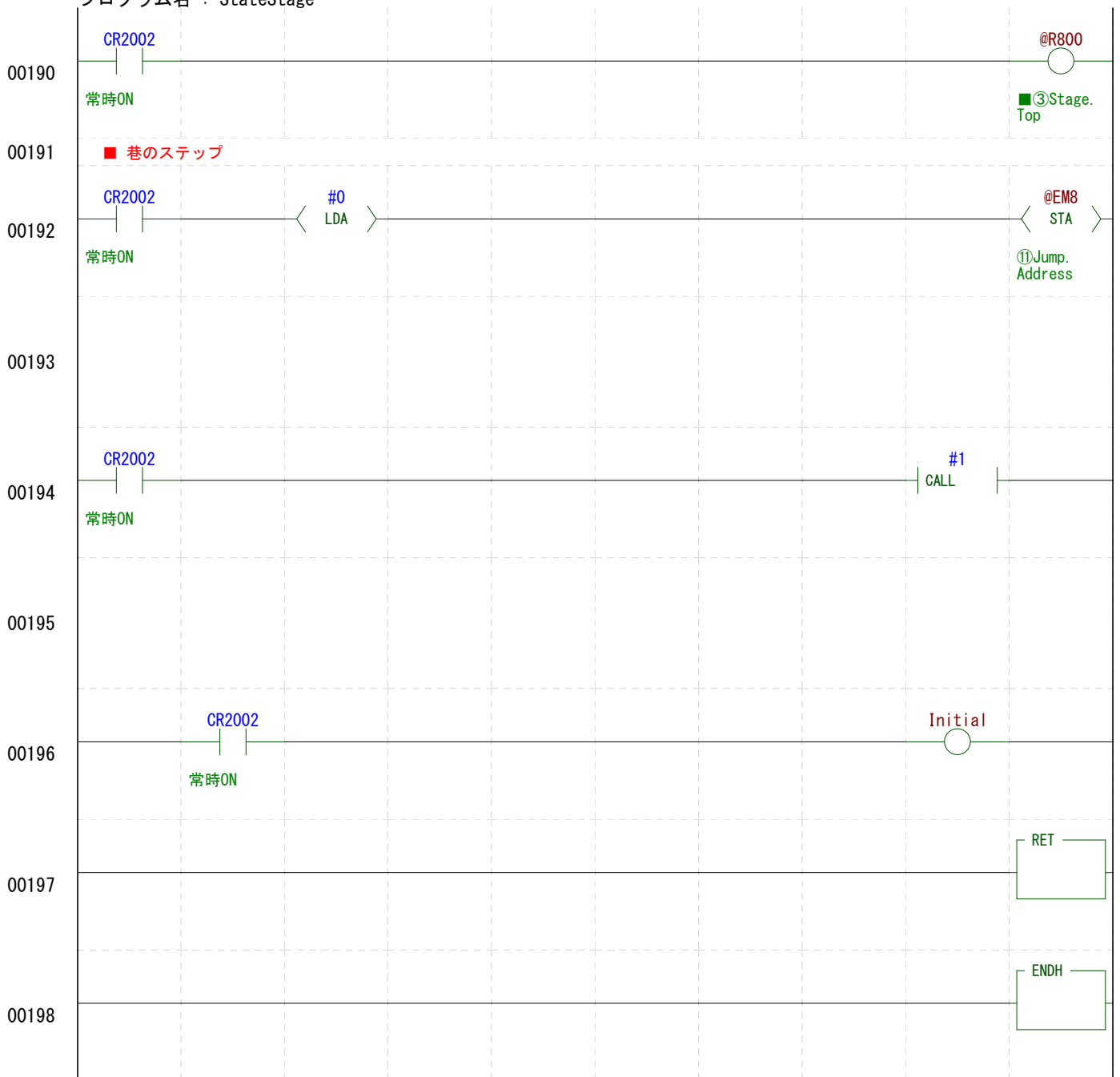
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : StateStage



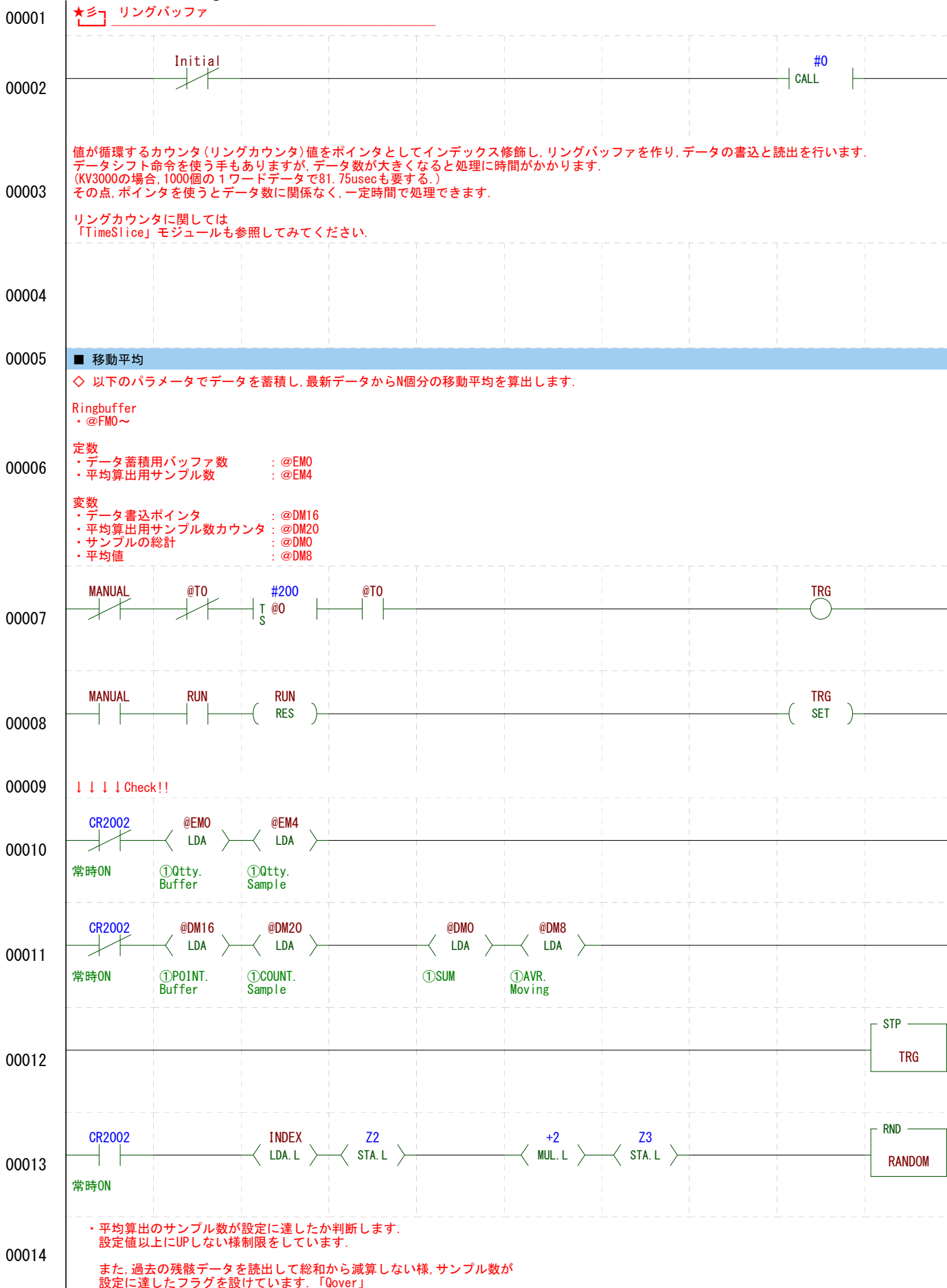
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : StateStage



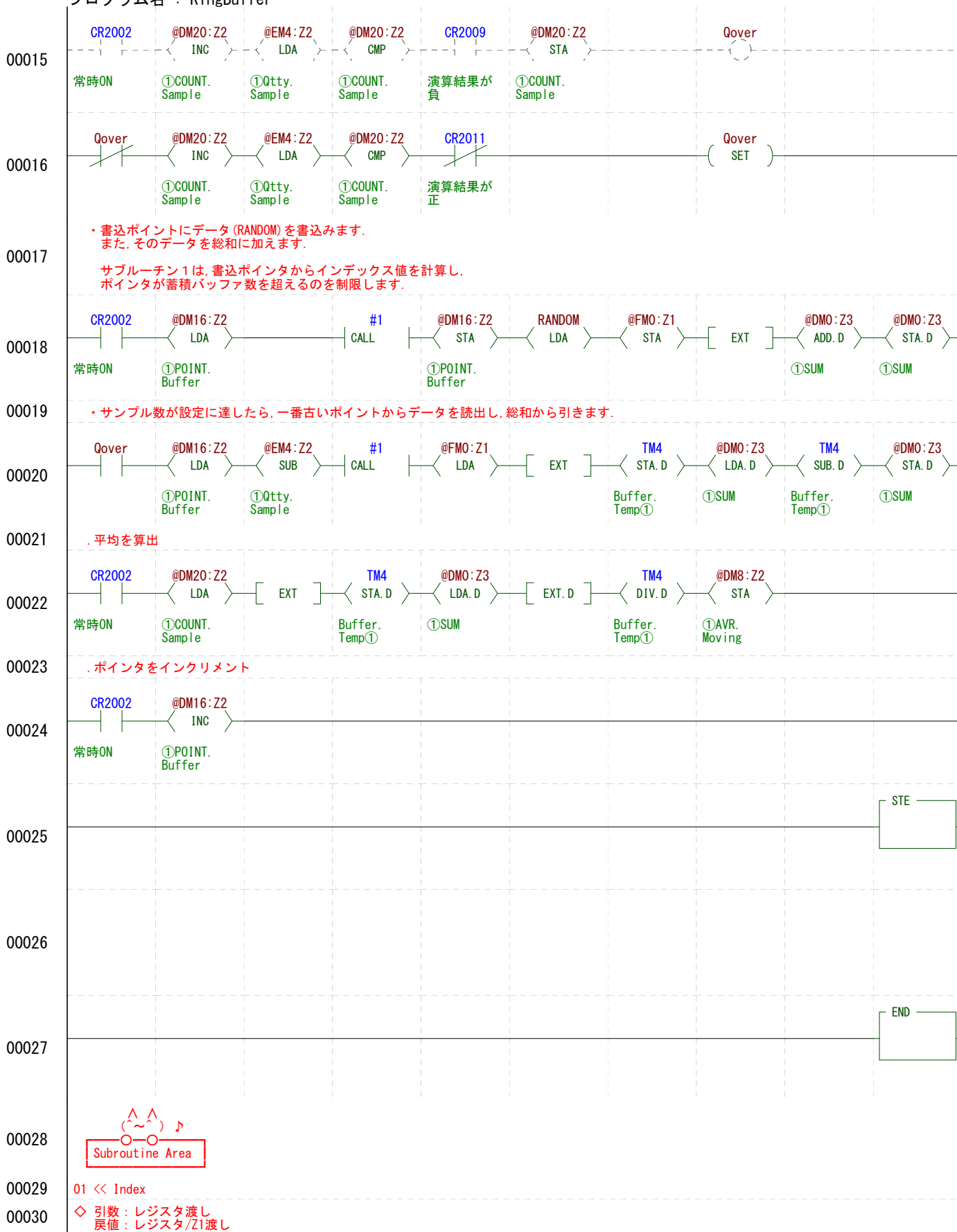
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : RingBuffer



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : RingBuffer



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : RingBuffer



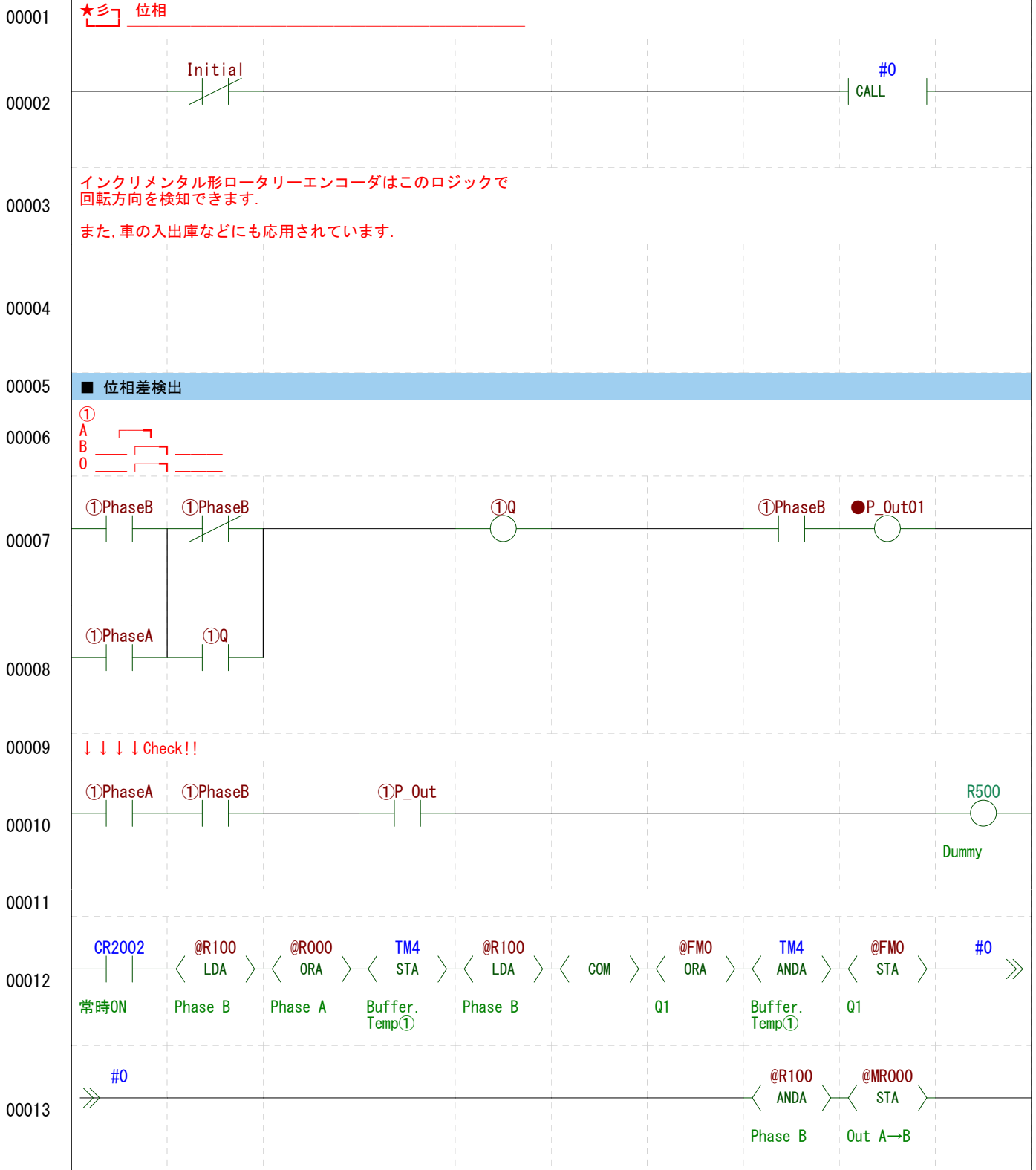
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : RingBuffer



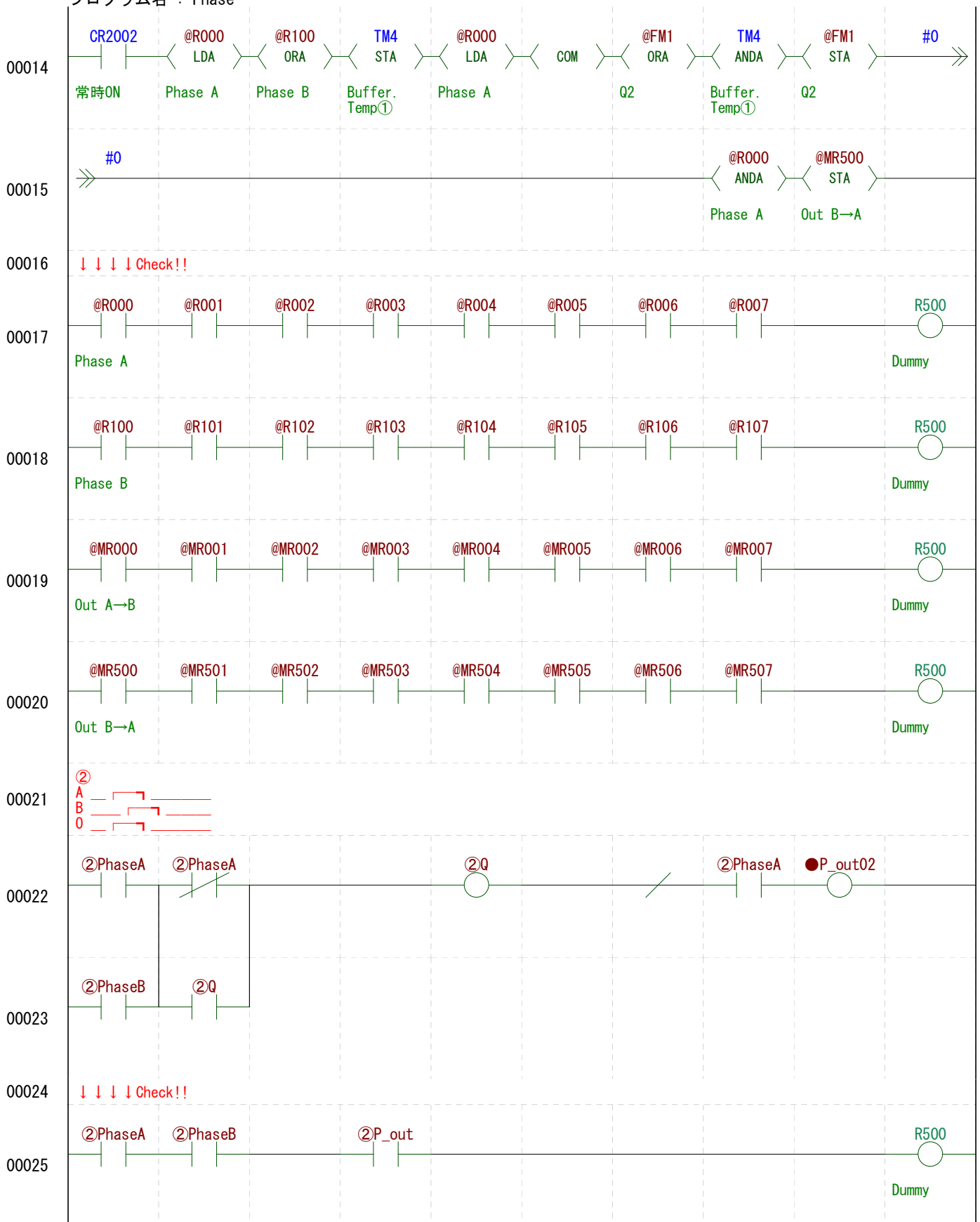
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Phase



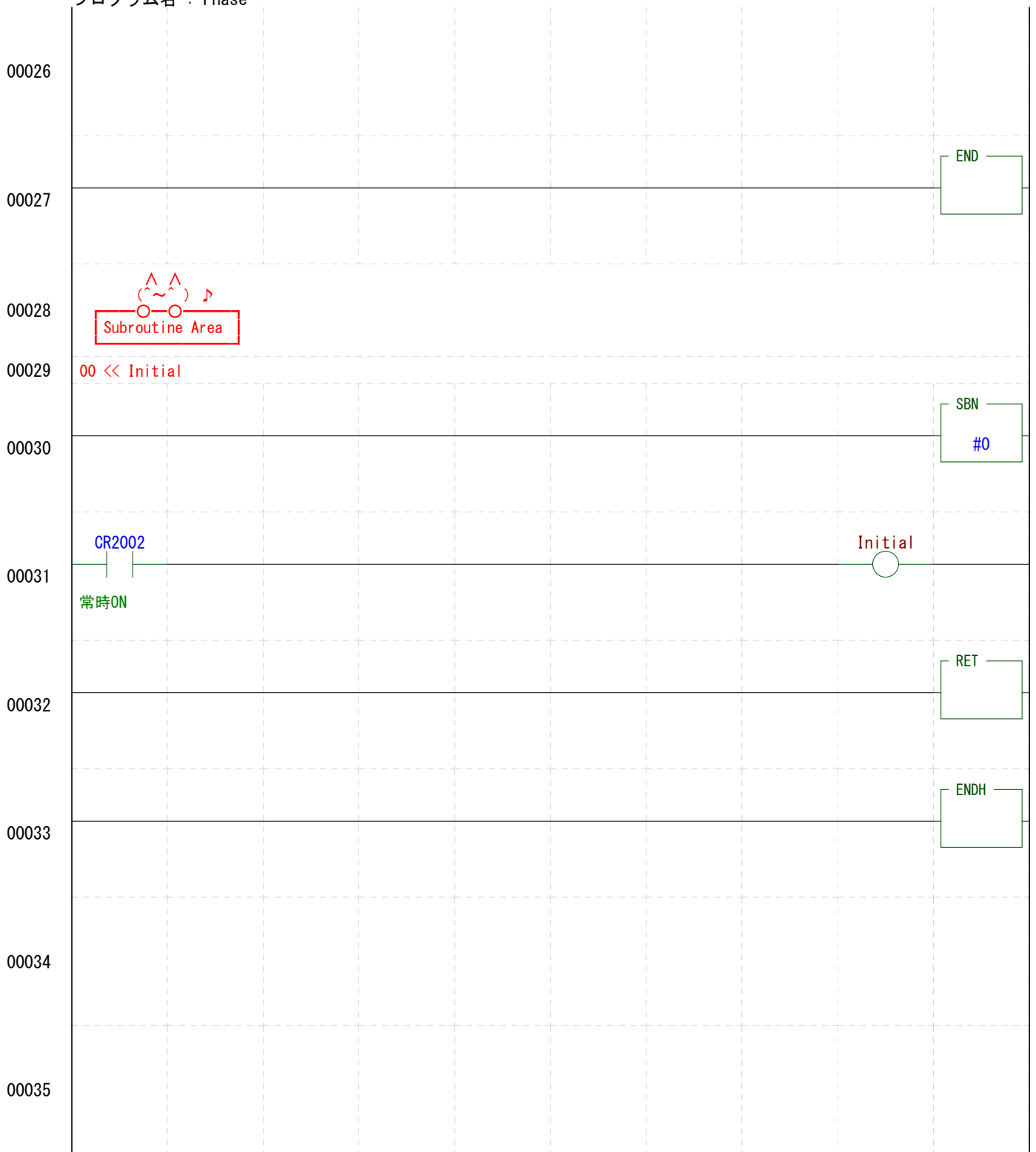
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Phase



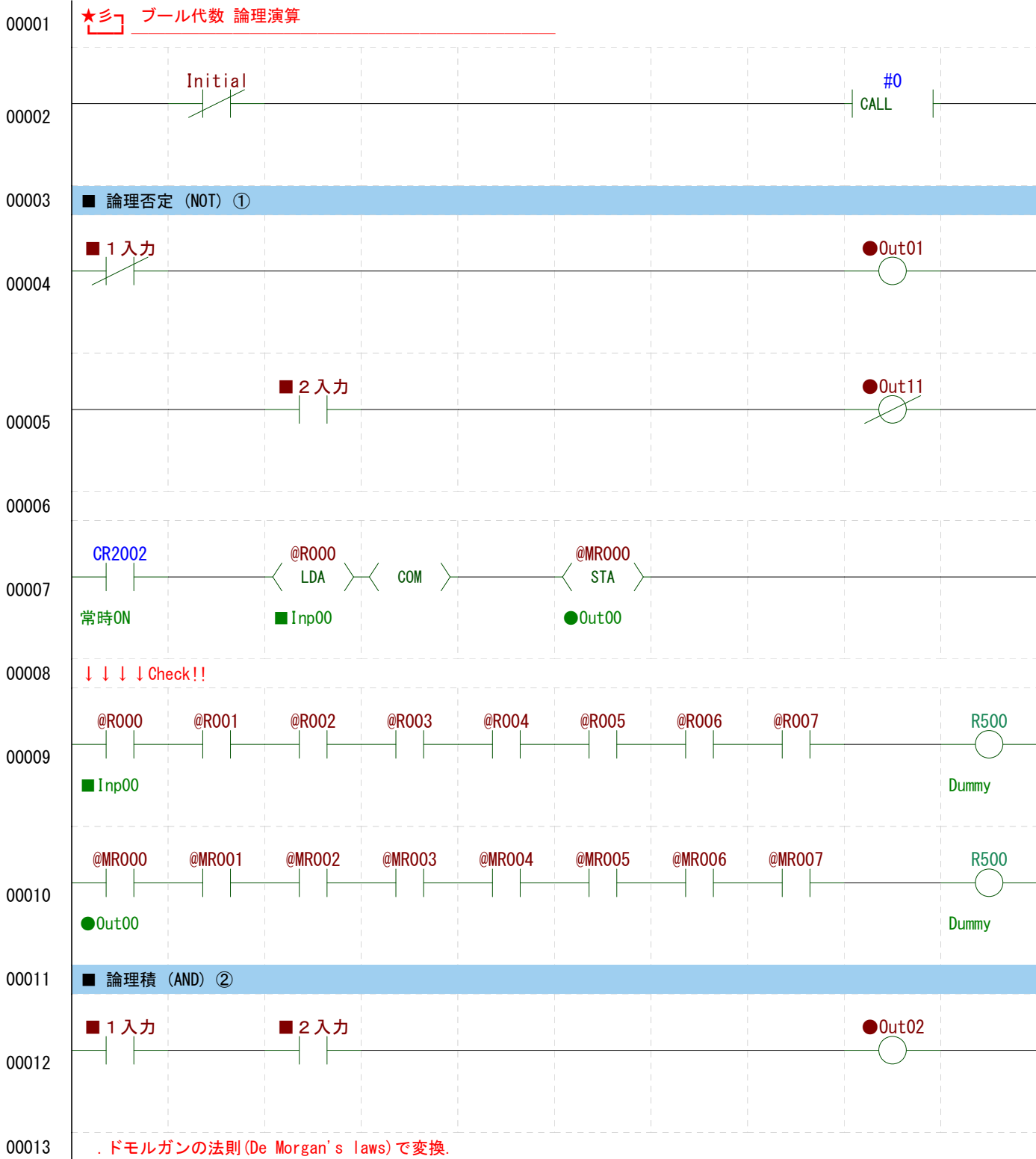
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Phase



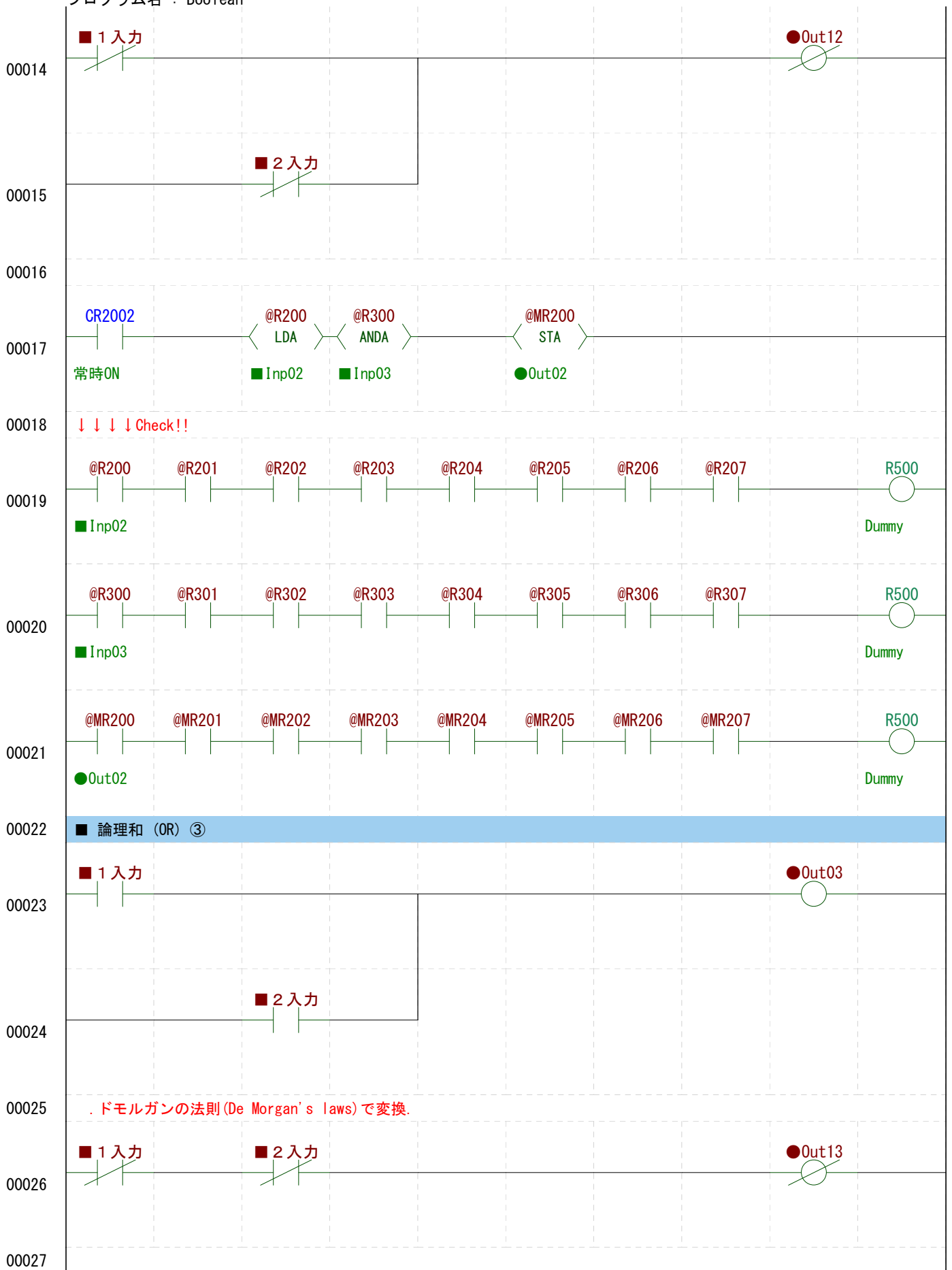
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Boolean



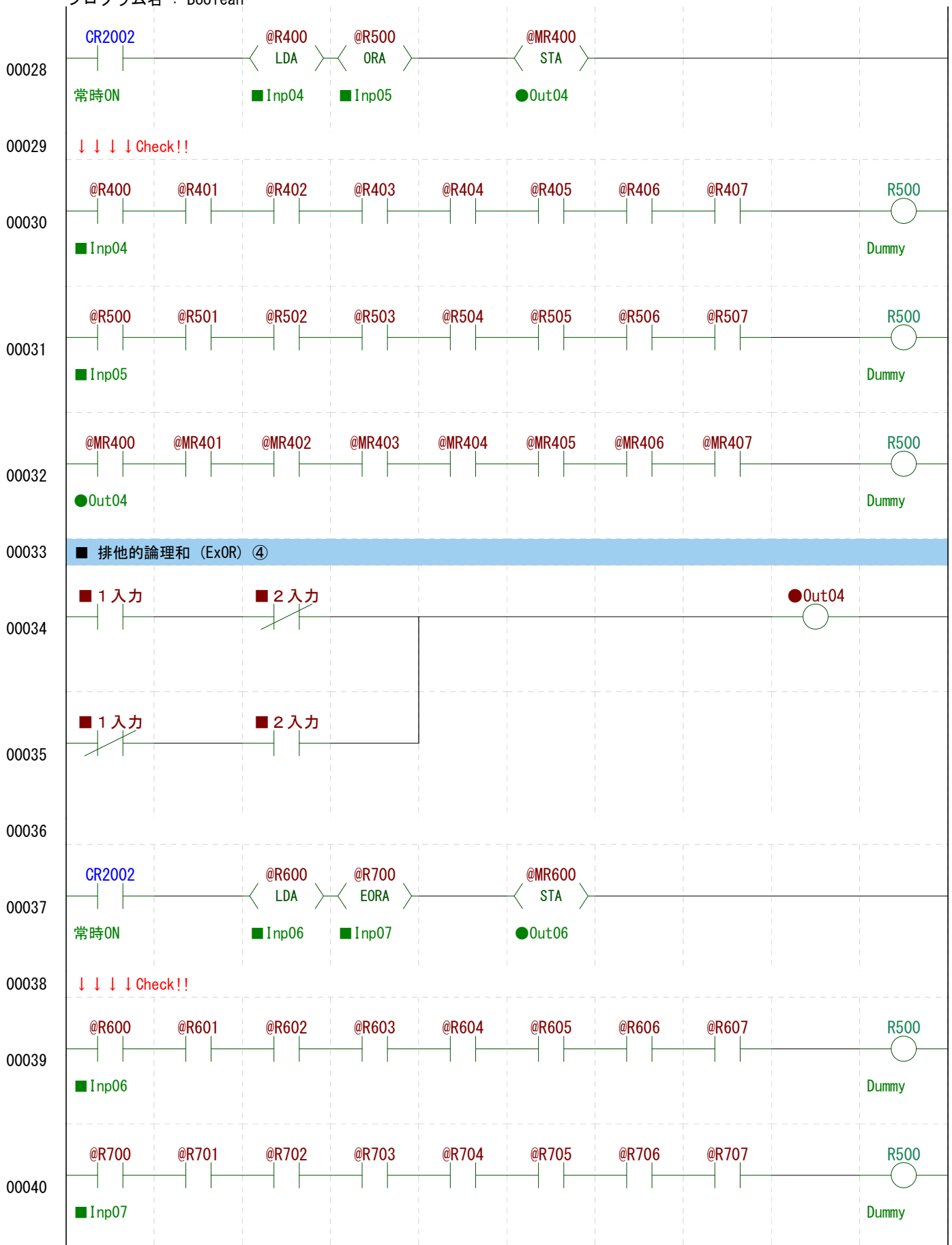
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Boolean



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Boolean



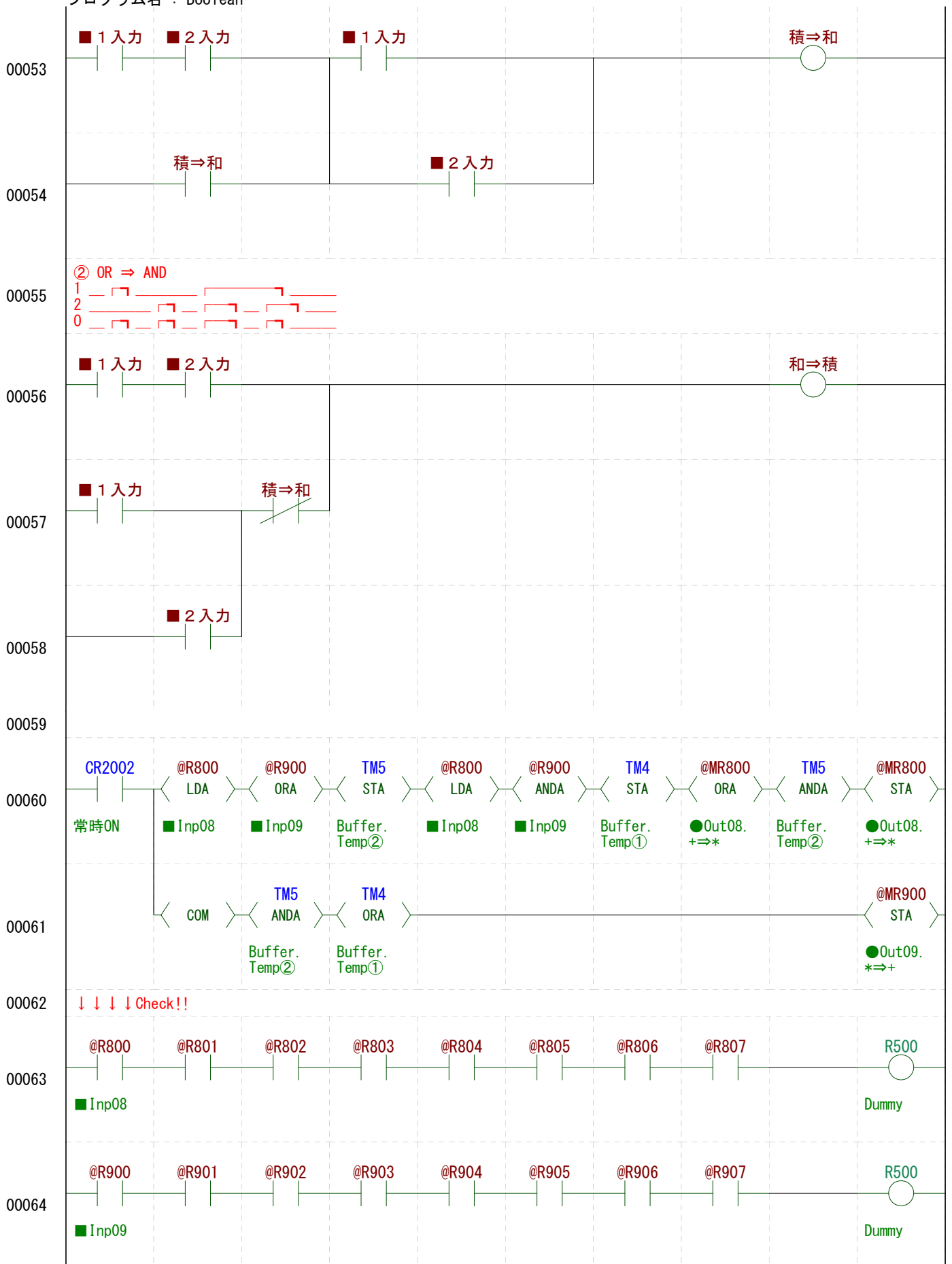
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Boolean



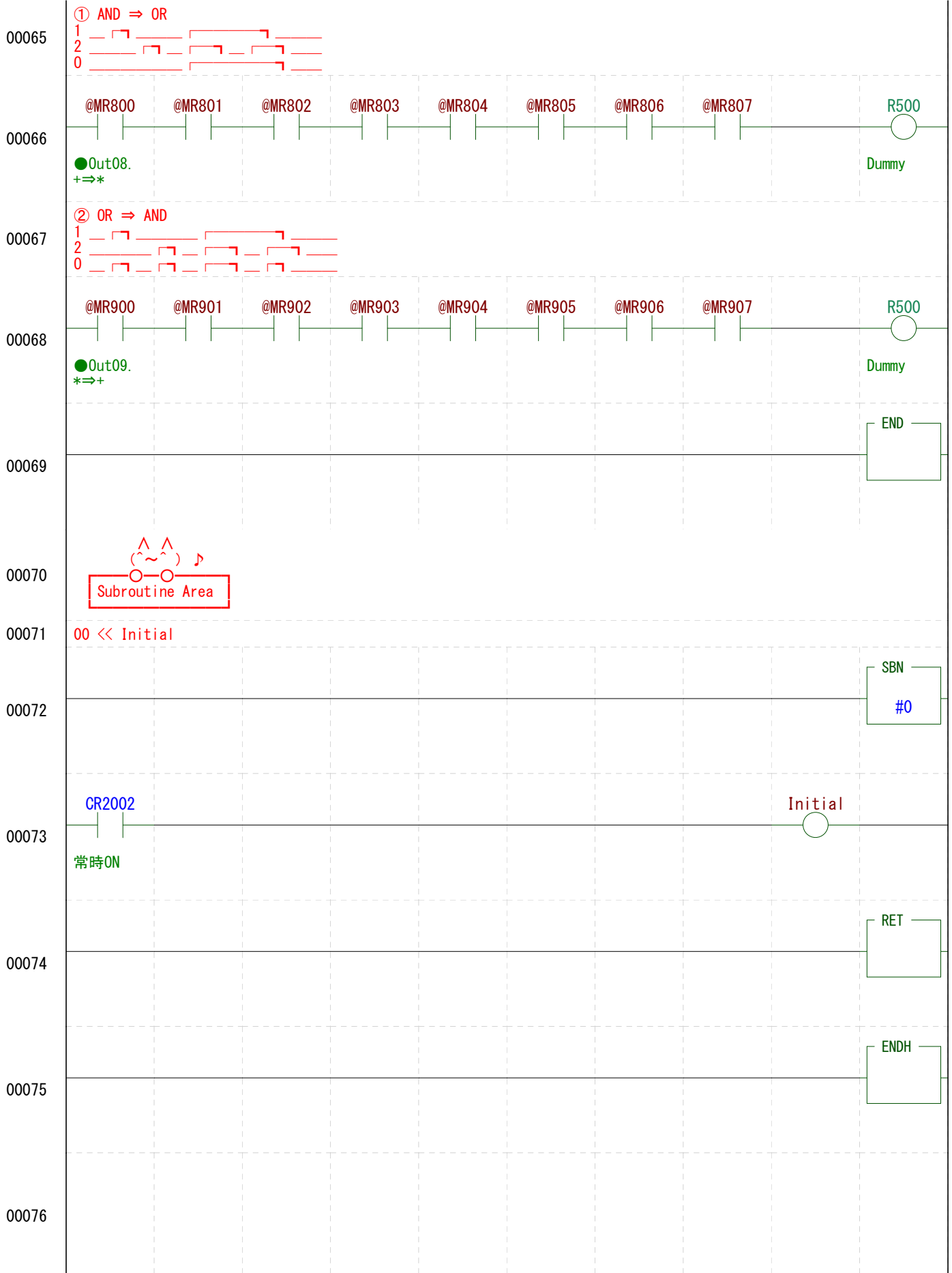
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Boolean



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Boolean



【ラダー図】

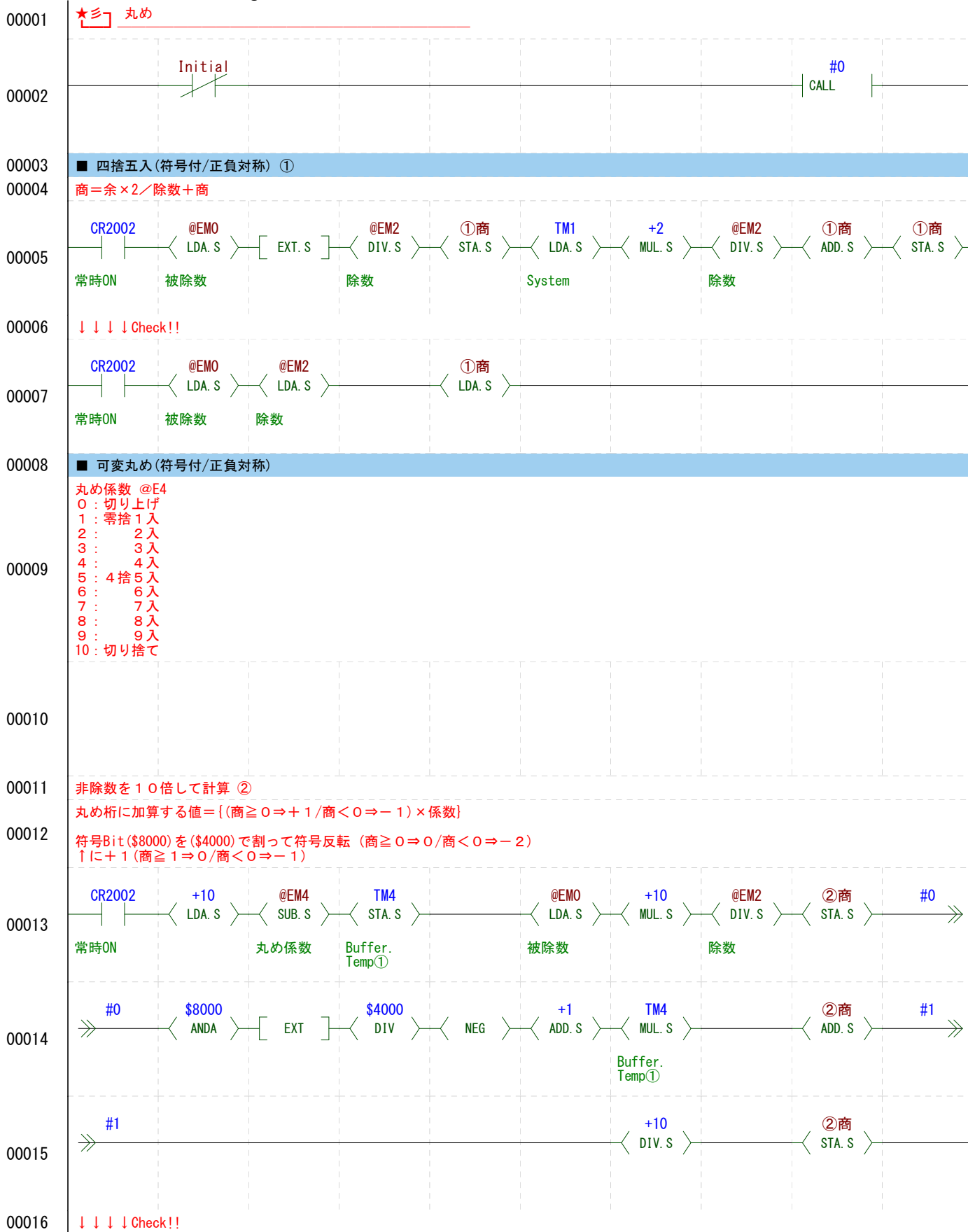
プロジェクト名 : plc_public_code1_01
プログラム名 : Boolean

00077



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Rounding



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Rounding



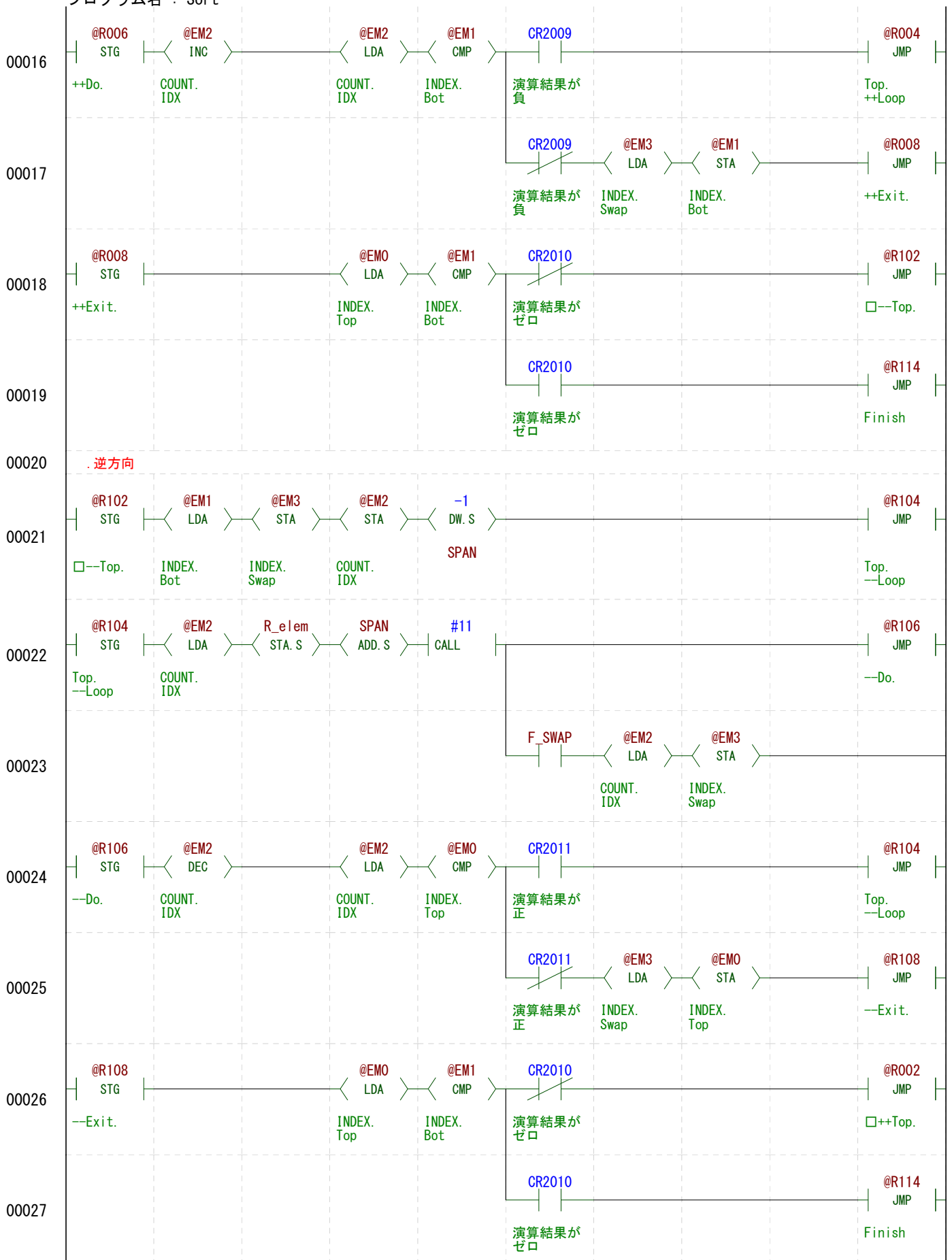
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Sort



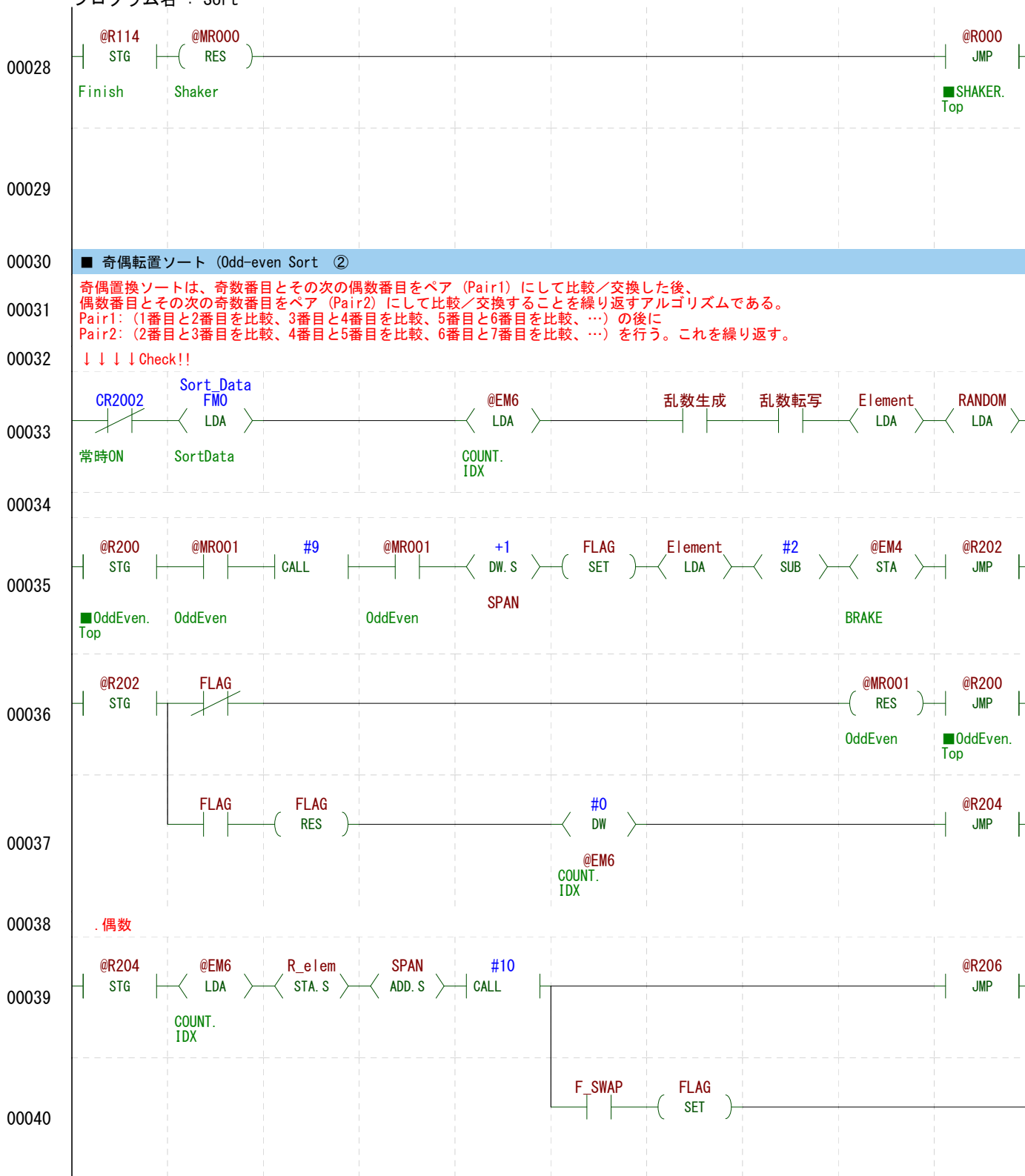
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_codel_01
 プログラム名 : Sort



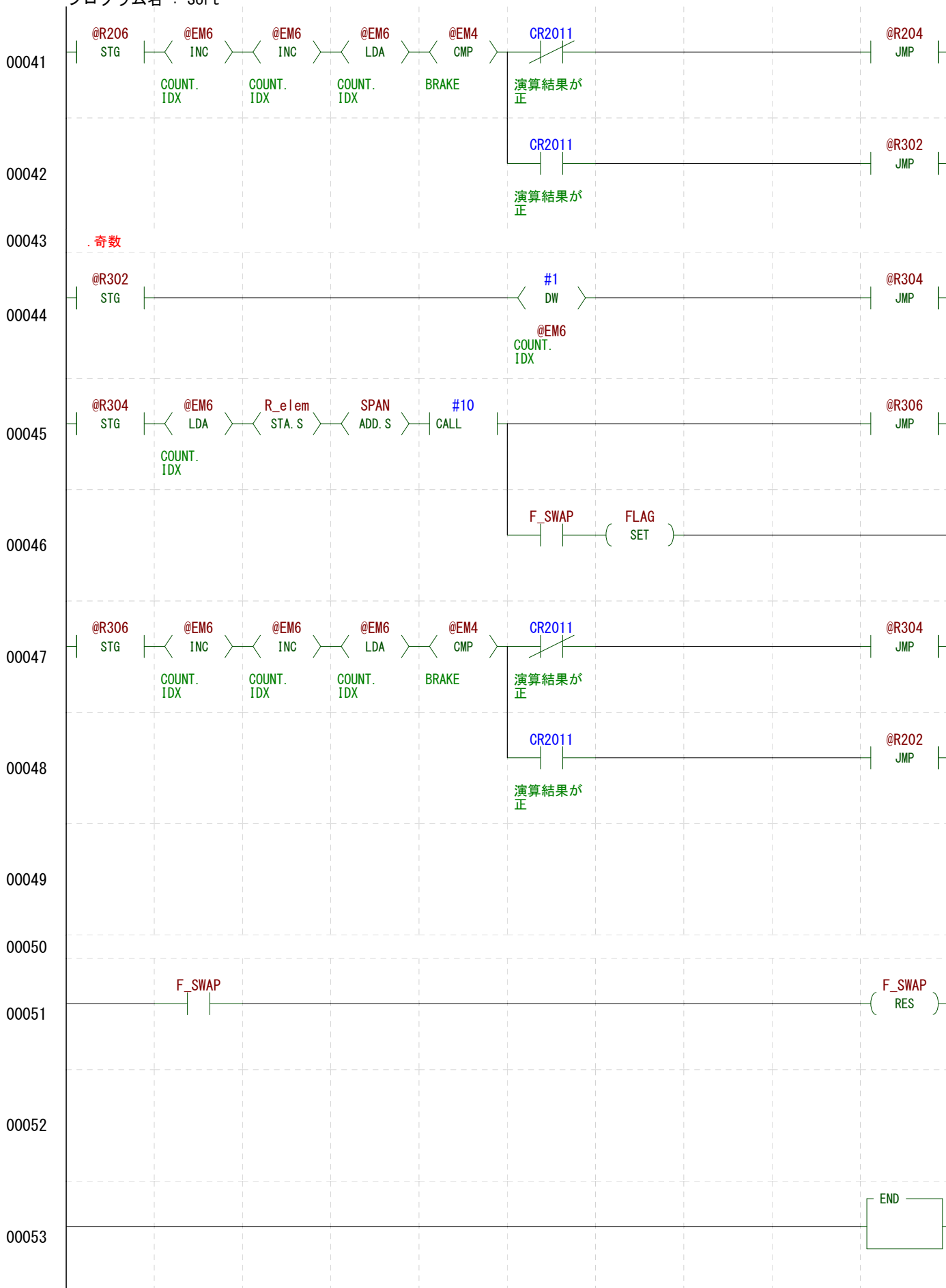
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Sort



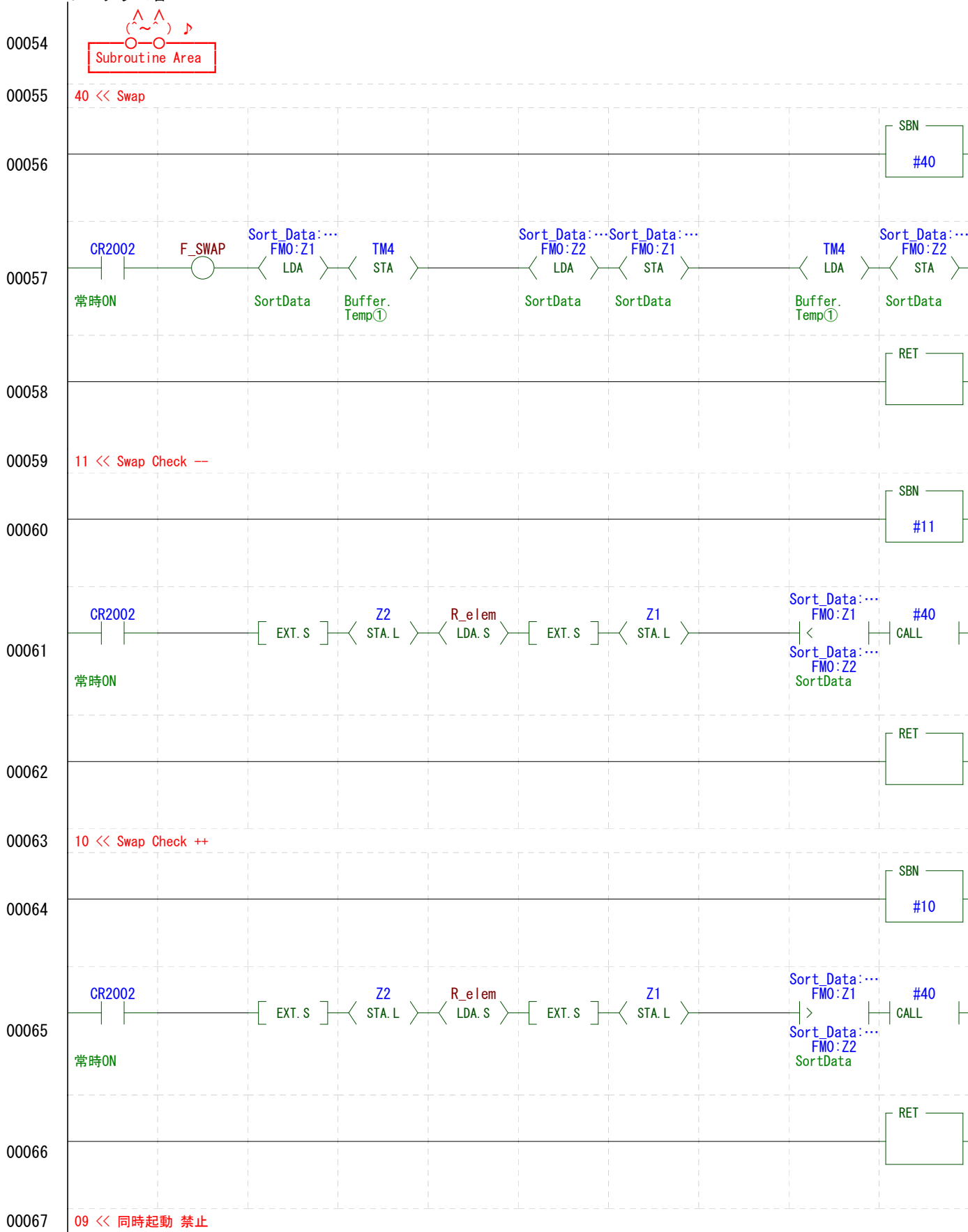
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Sort



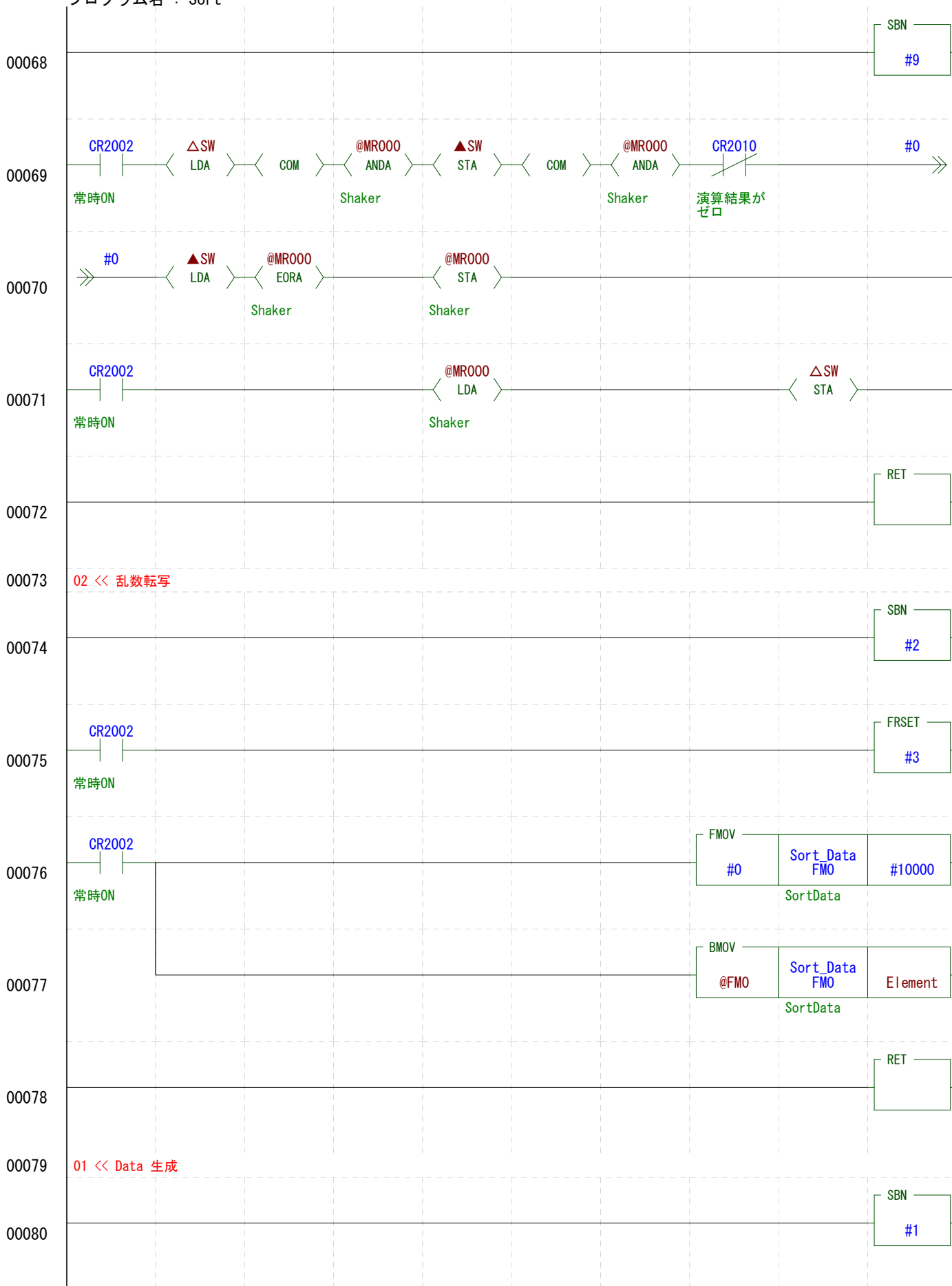
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
プログラム名 : Sort



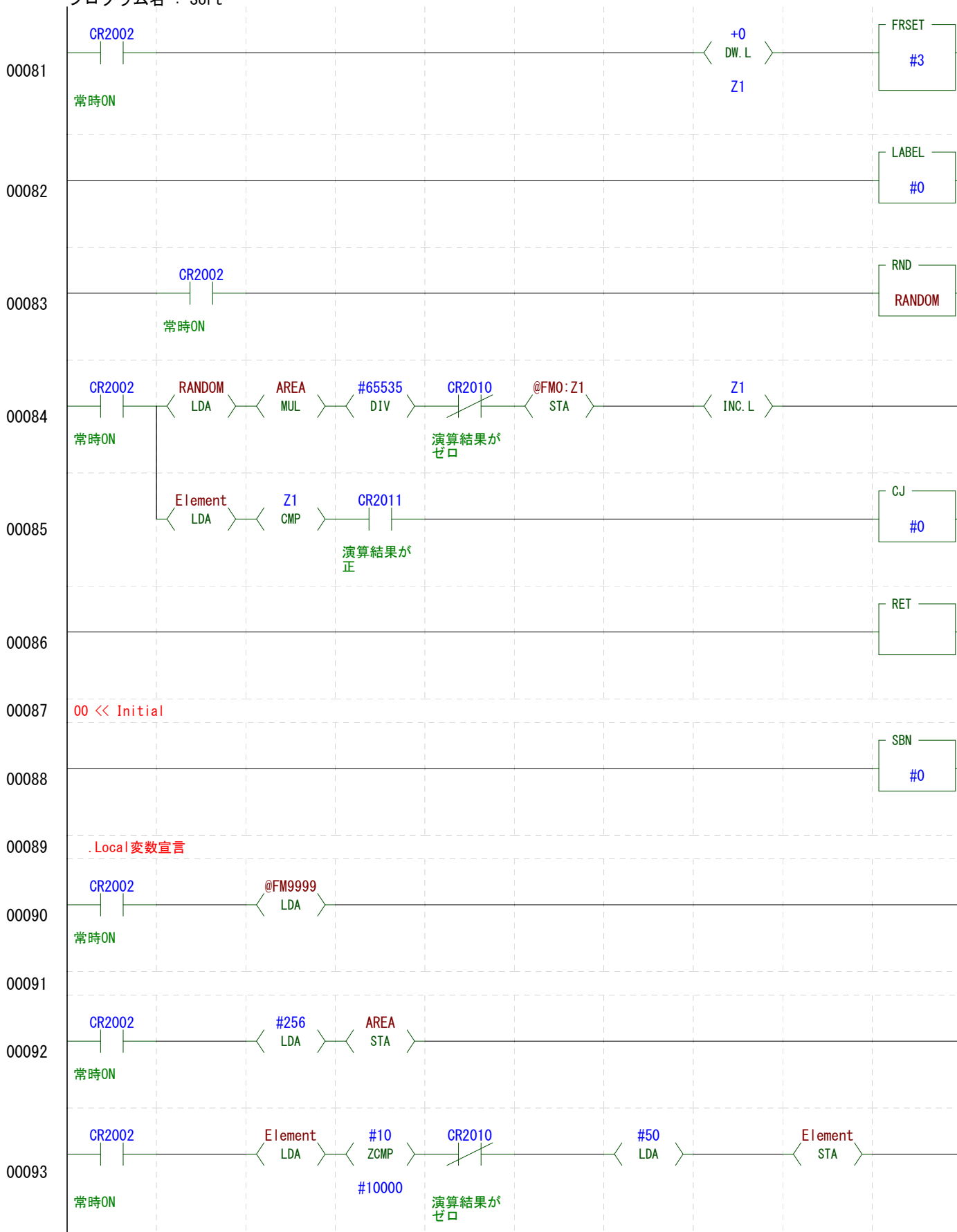
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Sort



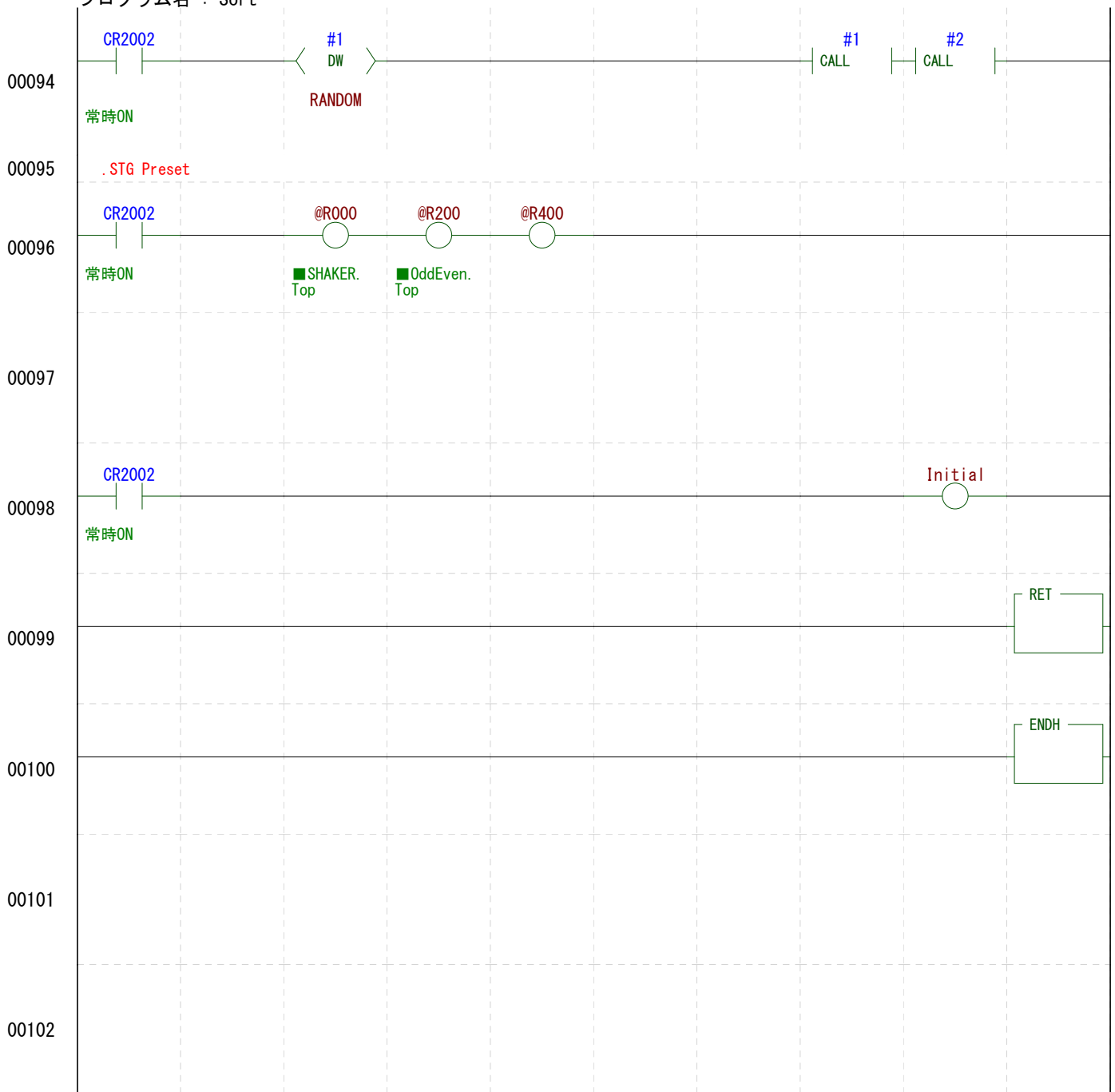
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Sort



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Sort



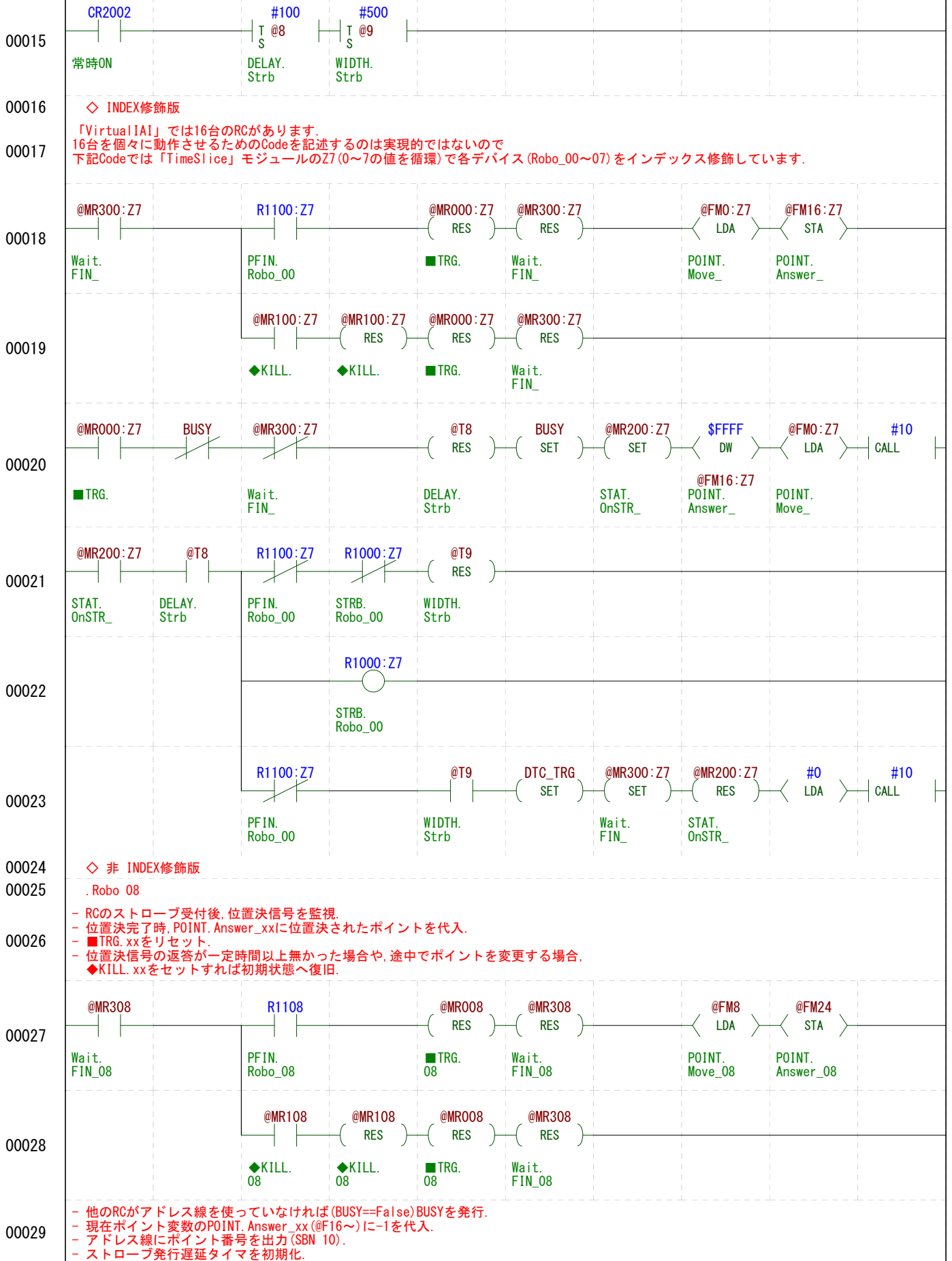
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Go2Point



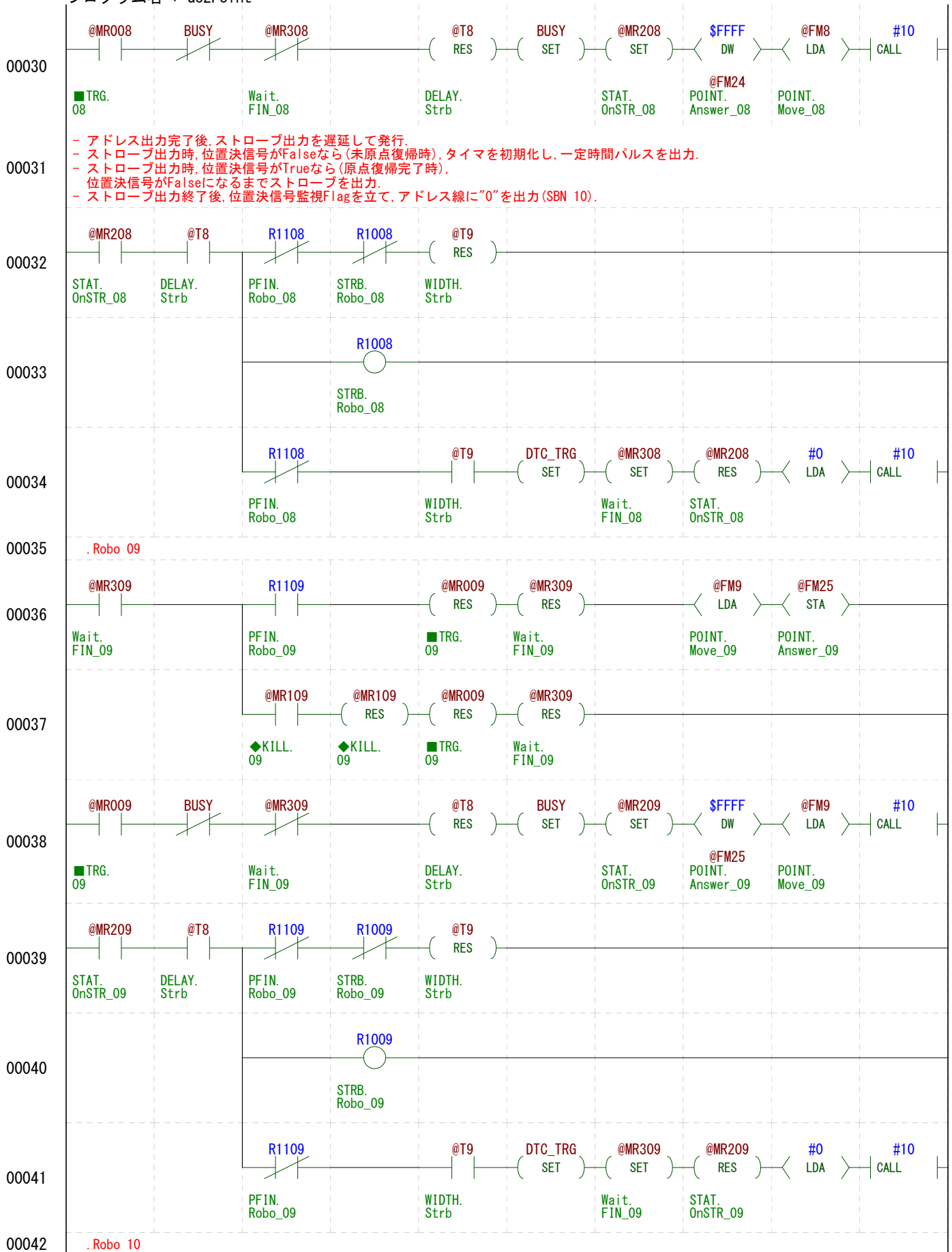
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Go2Point



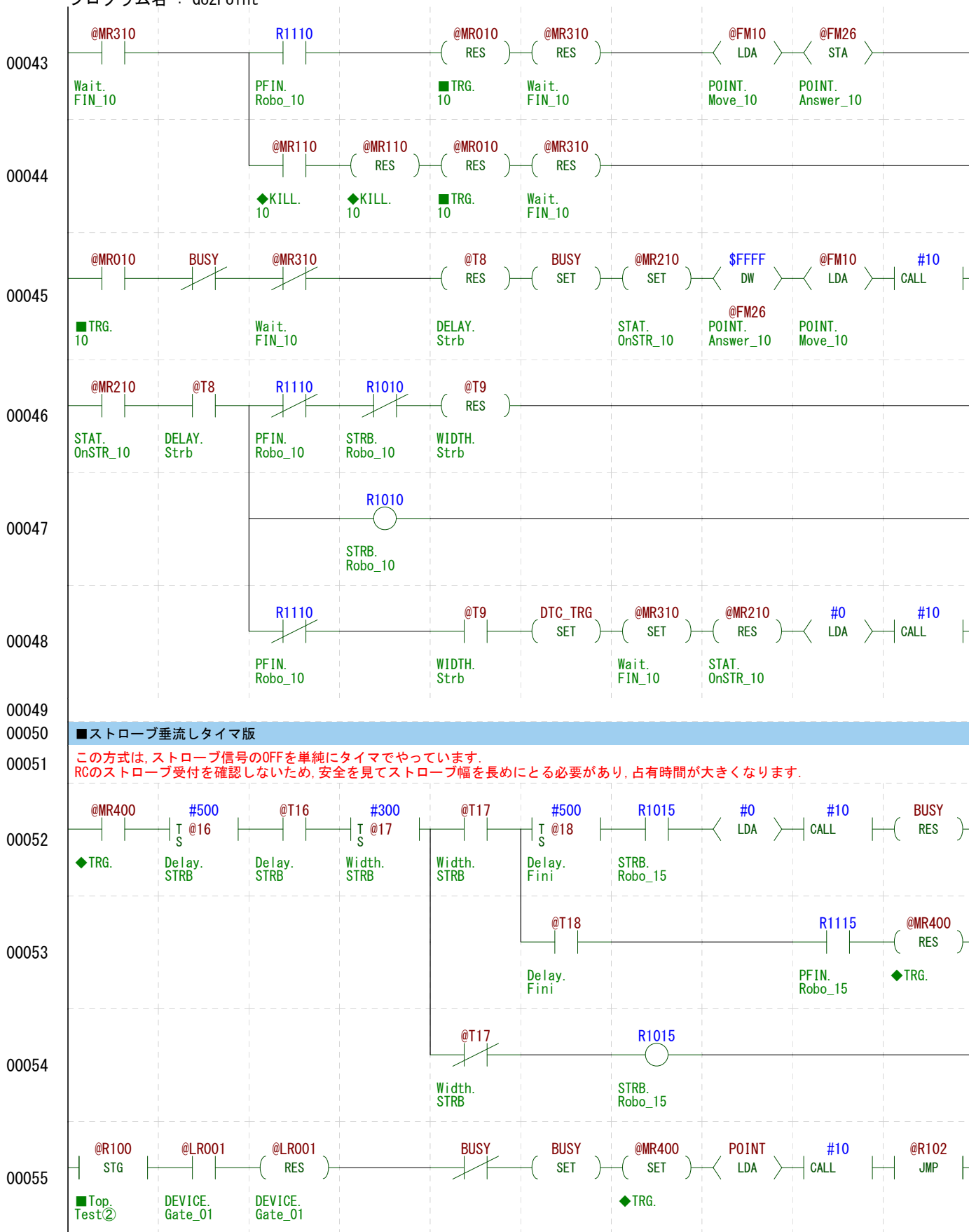
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Go2Point



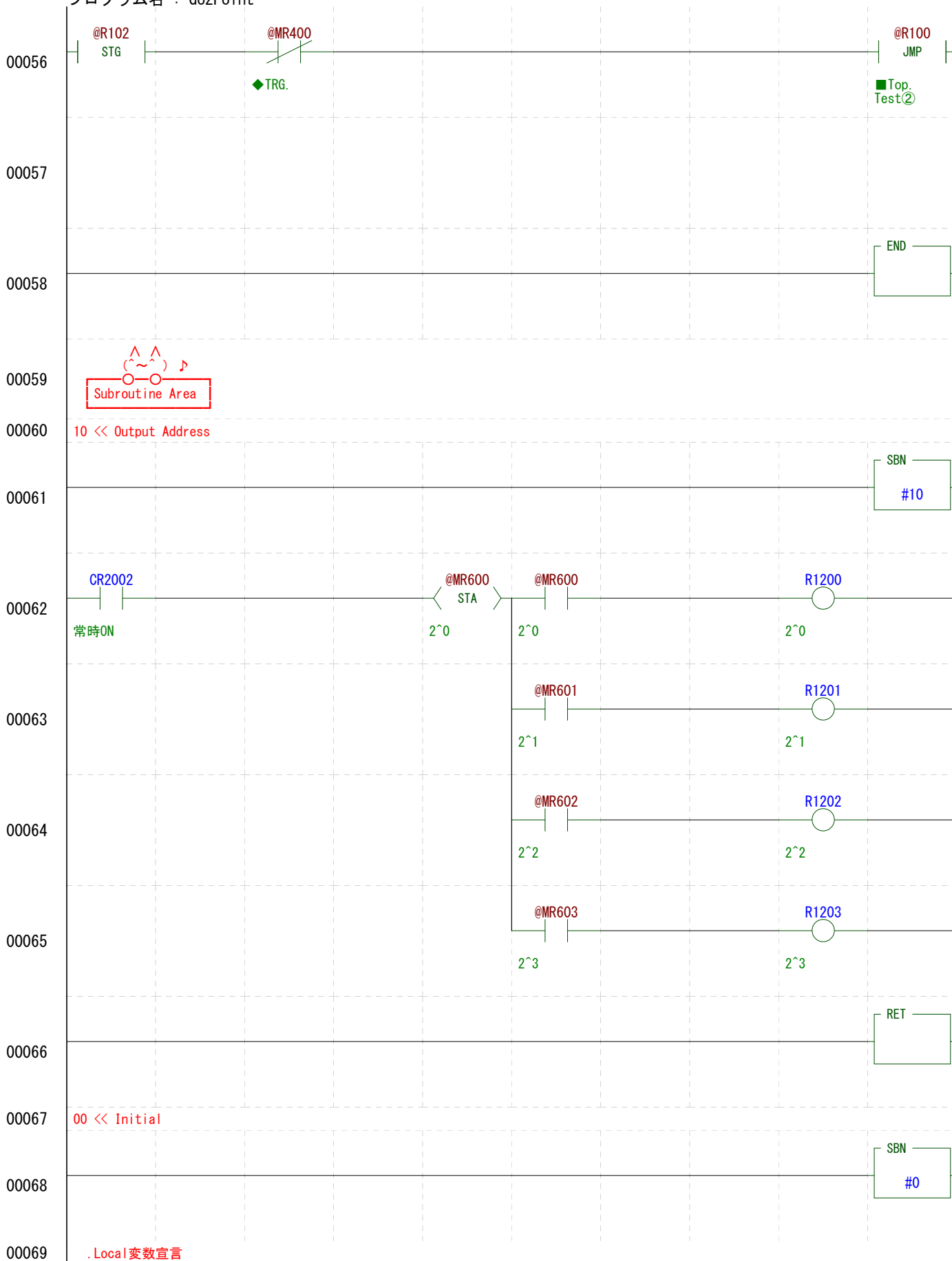
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_codel_01
 プログラム名 : Go2Point



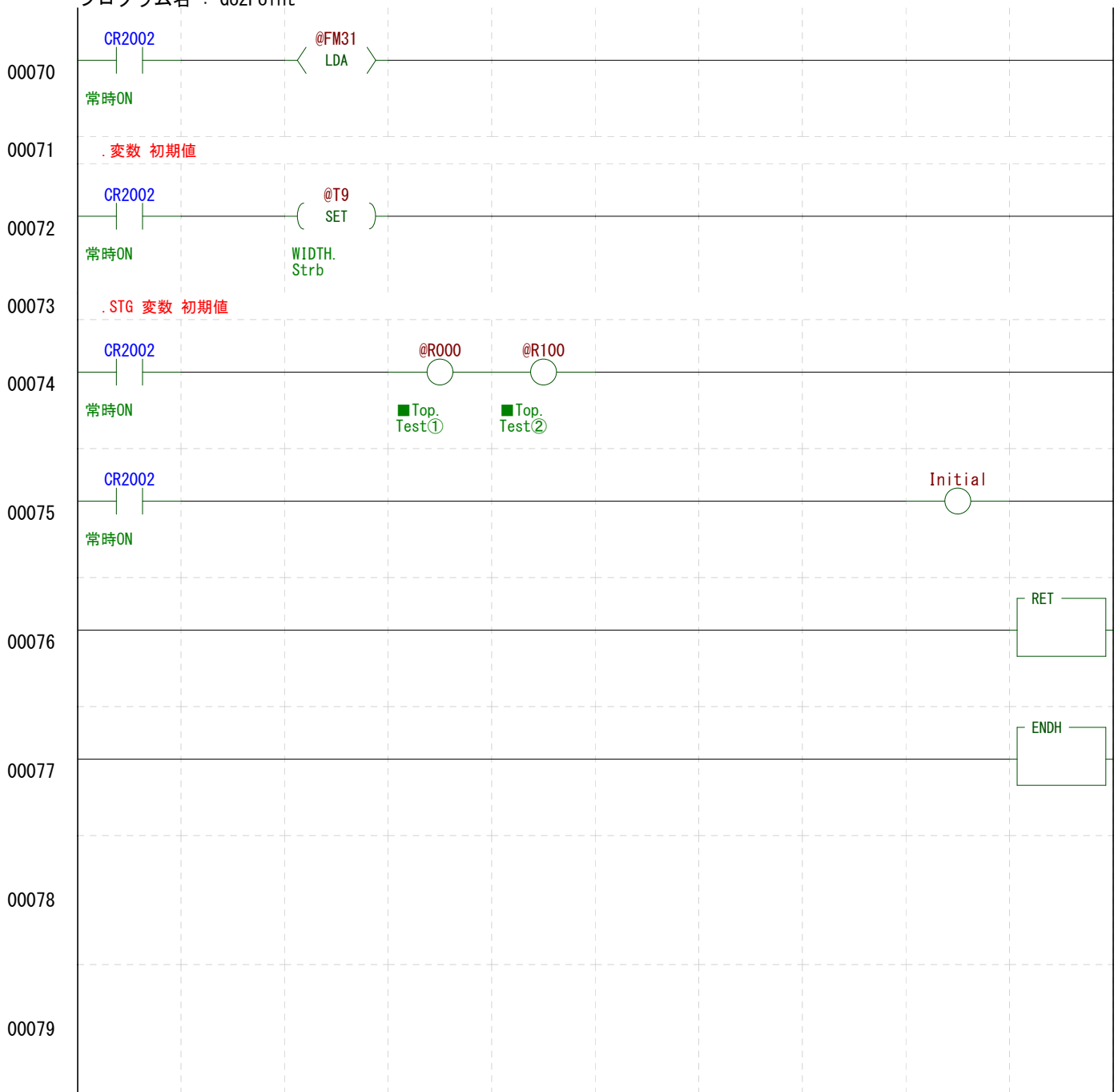
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
プログラム名 : Go2Point



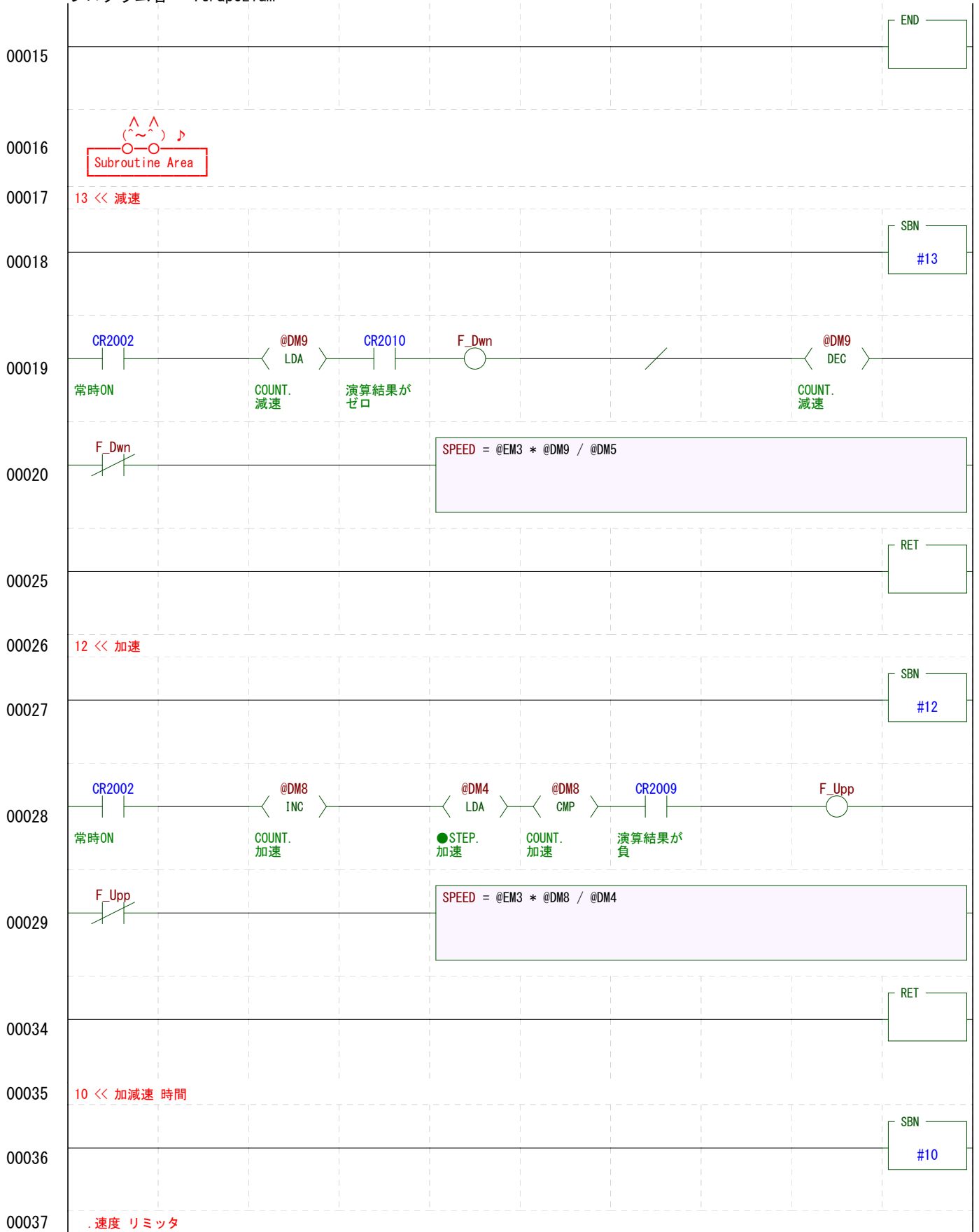
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Go2Point



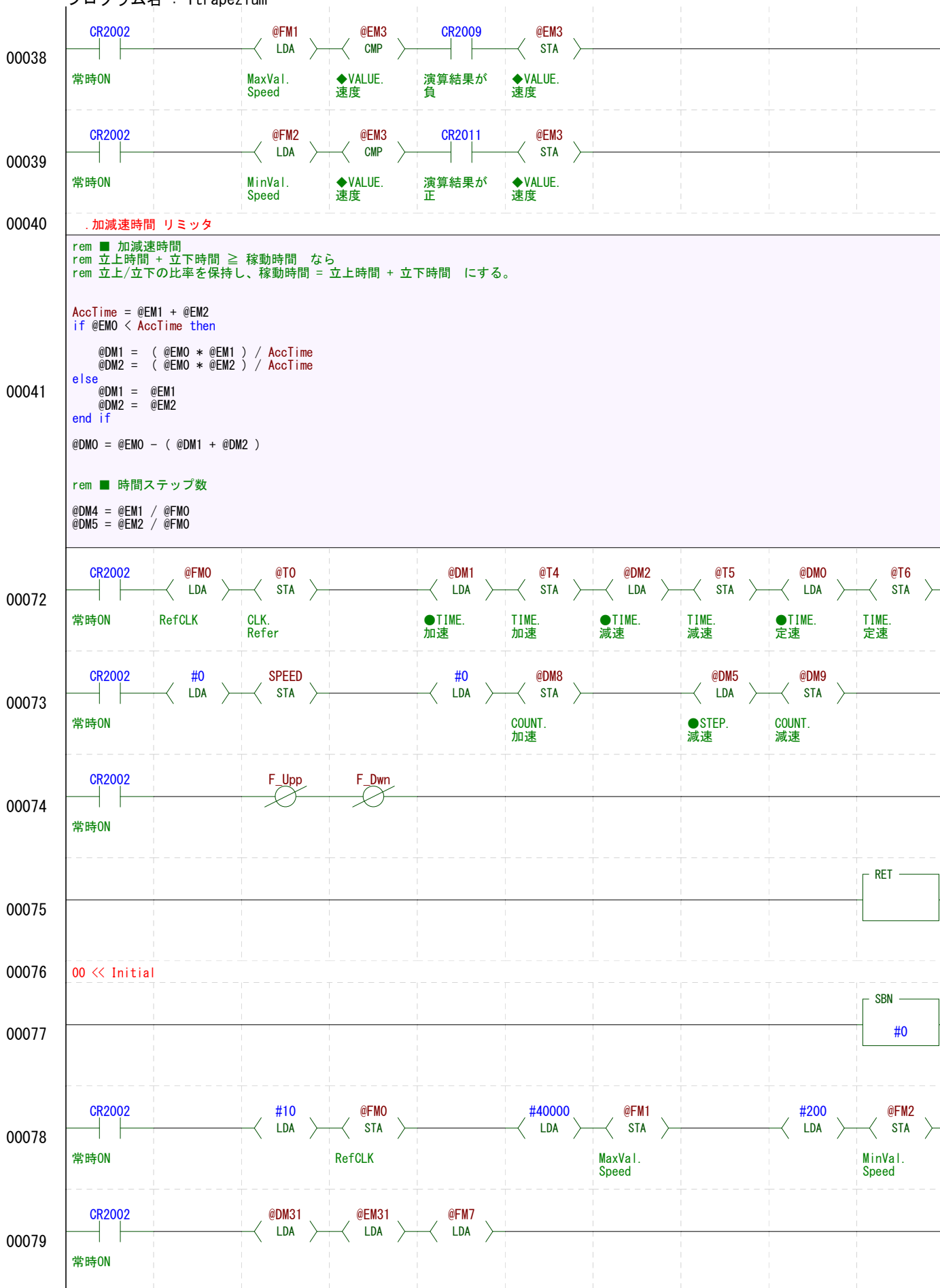
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Ttrapezium



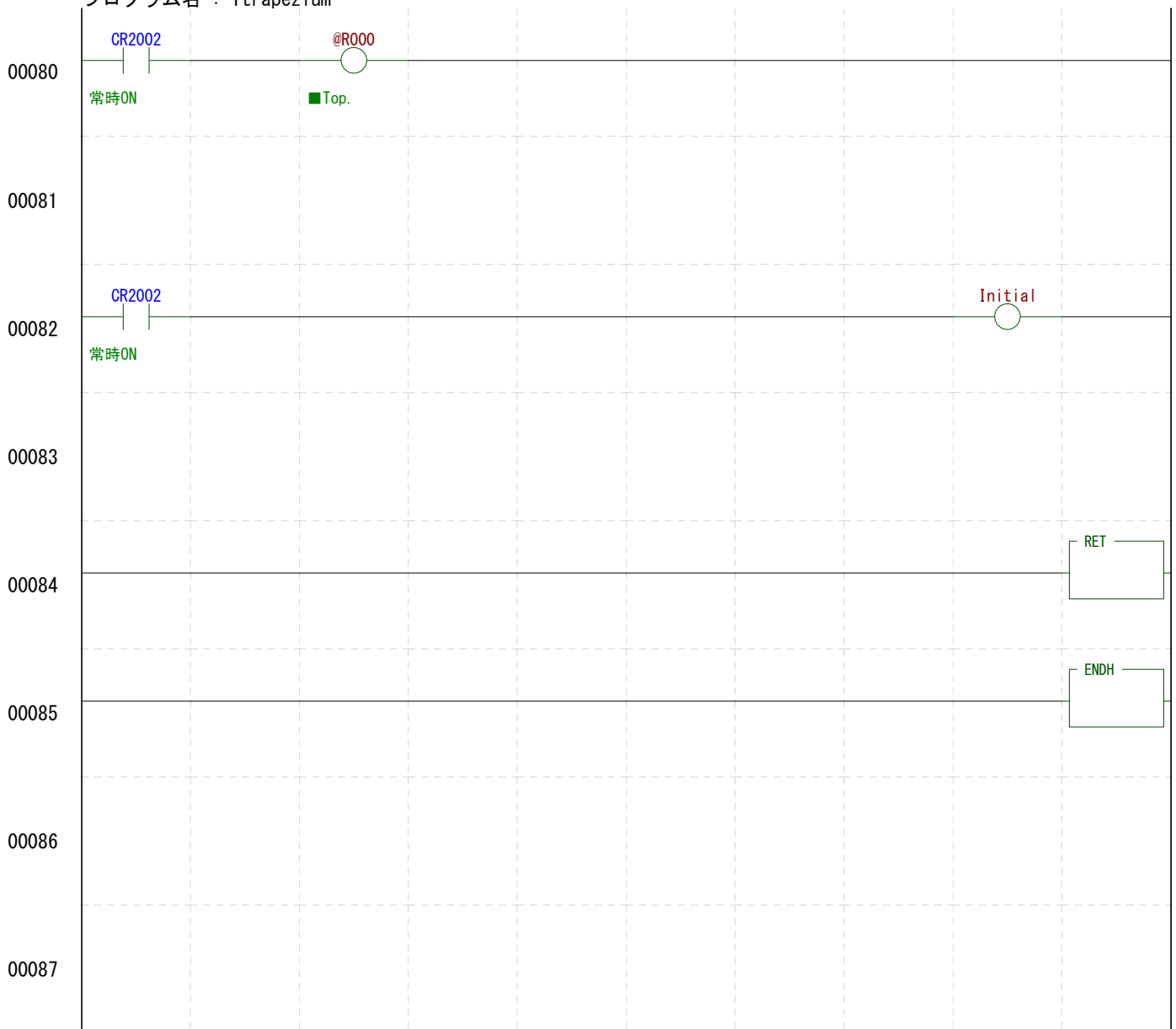
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Ttrapezium



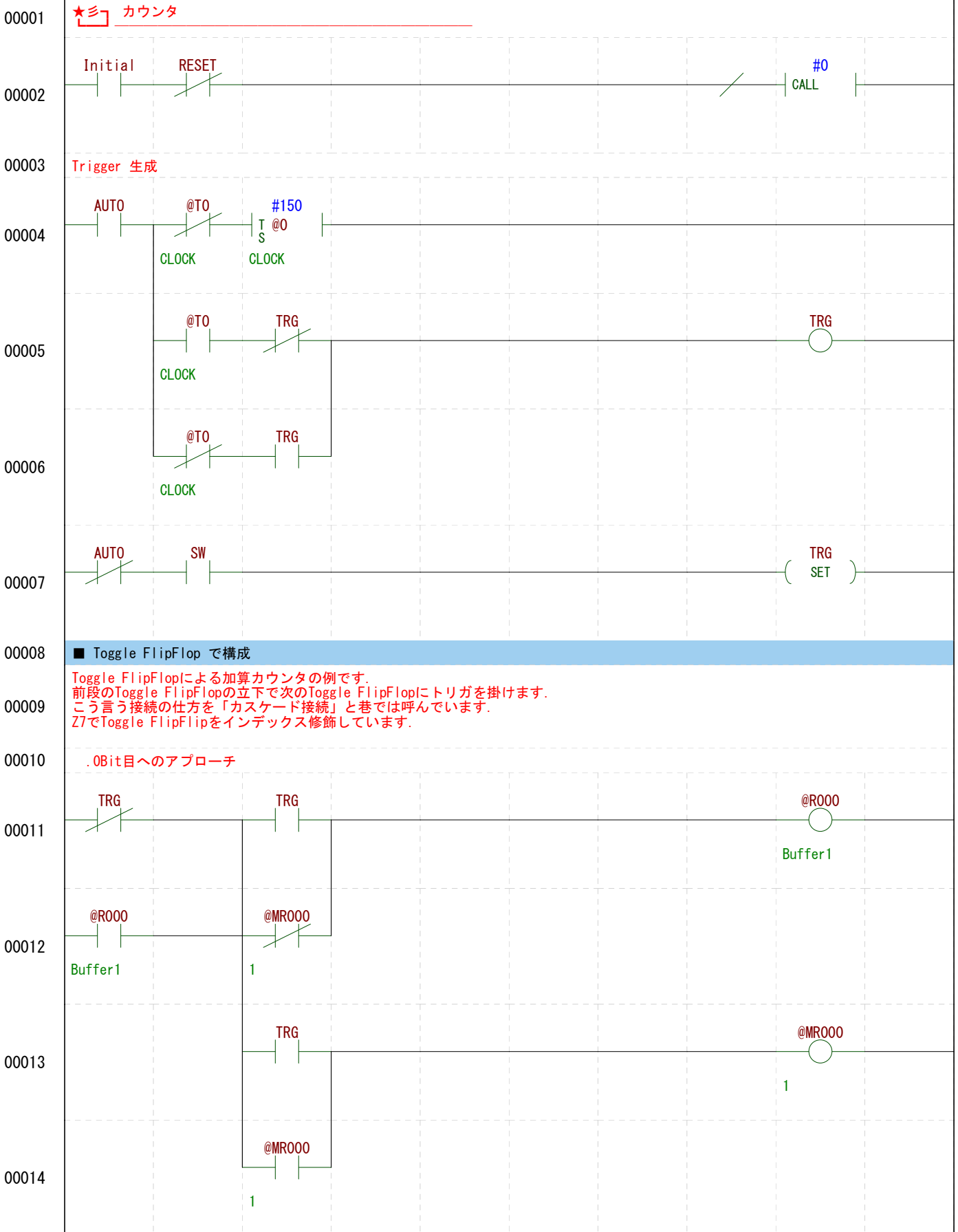
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Ttrapezium



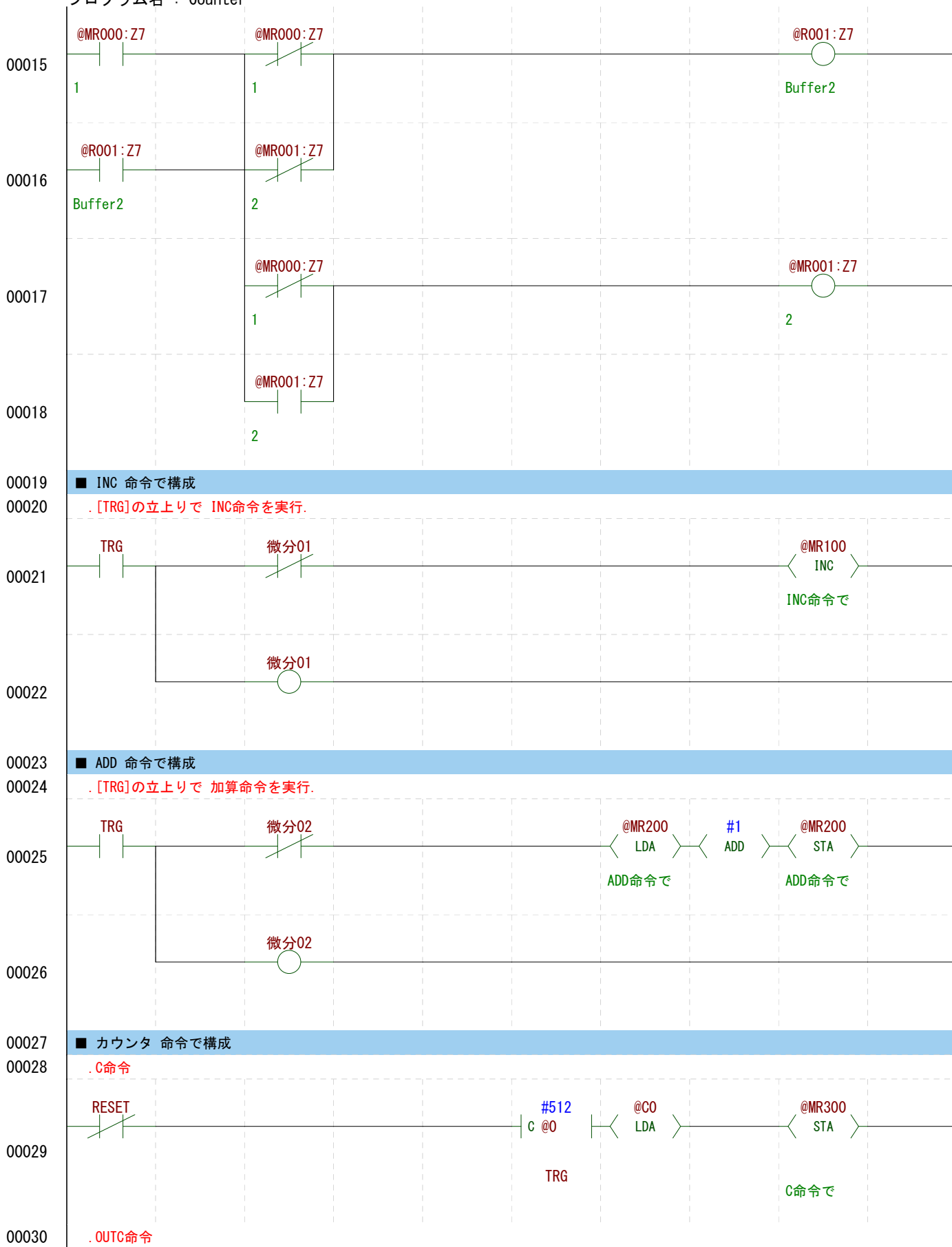
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Counter



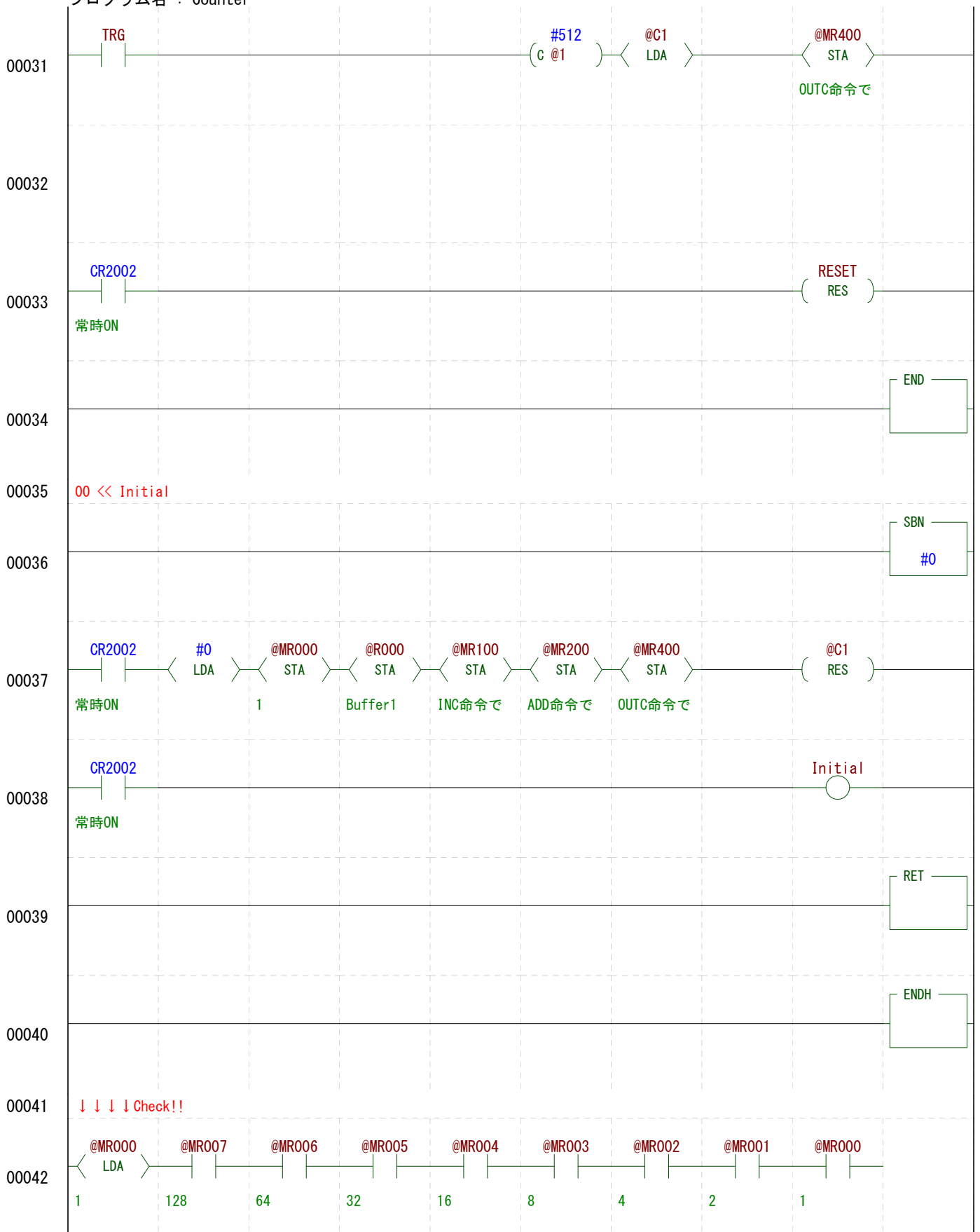
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Counter



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
 プログラム名 : Counter



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01
プログラム名 : Counter

