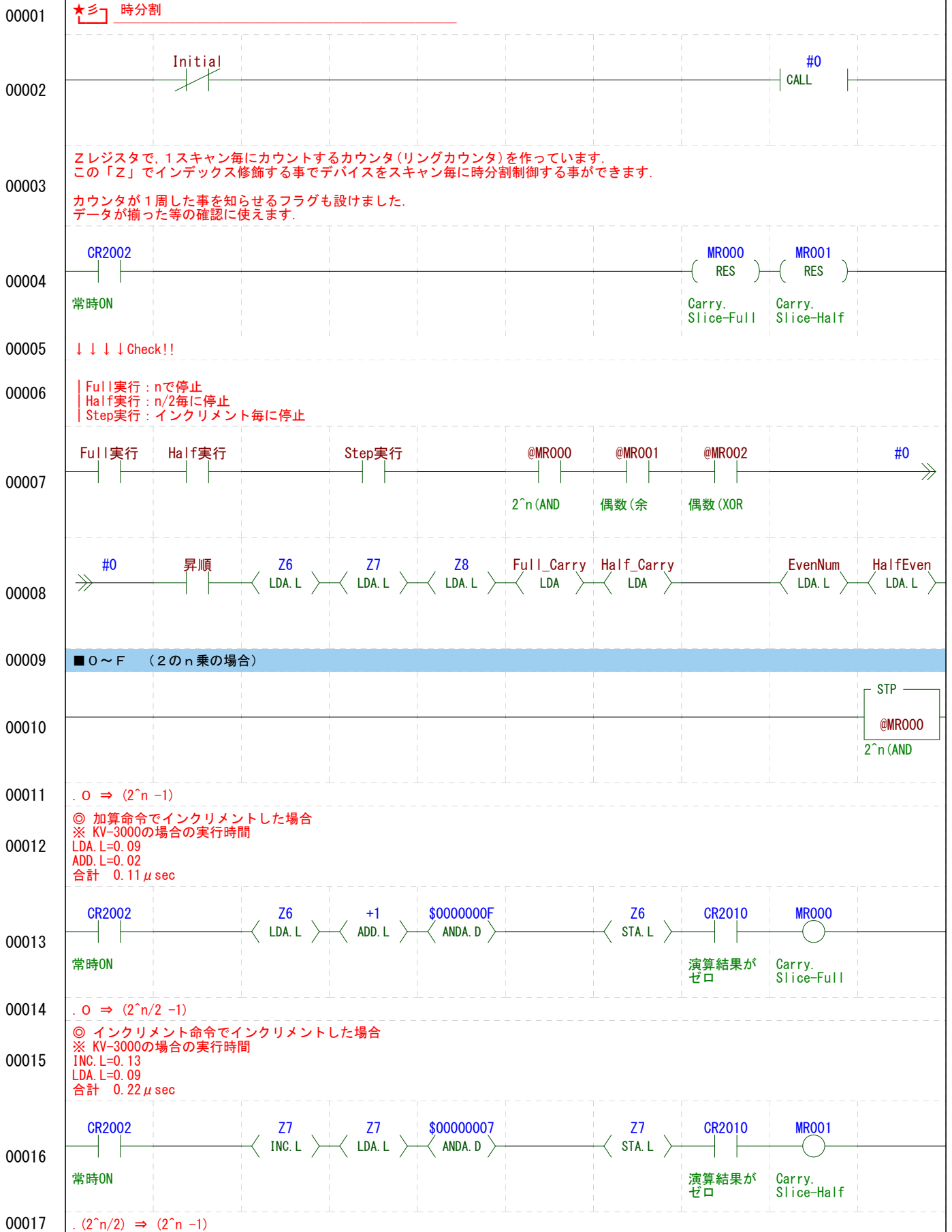


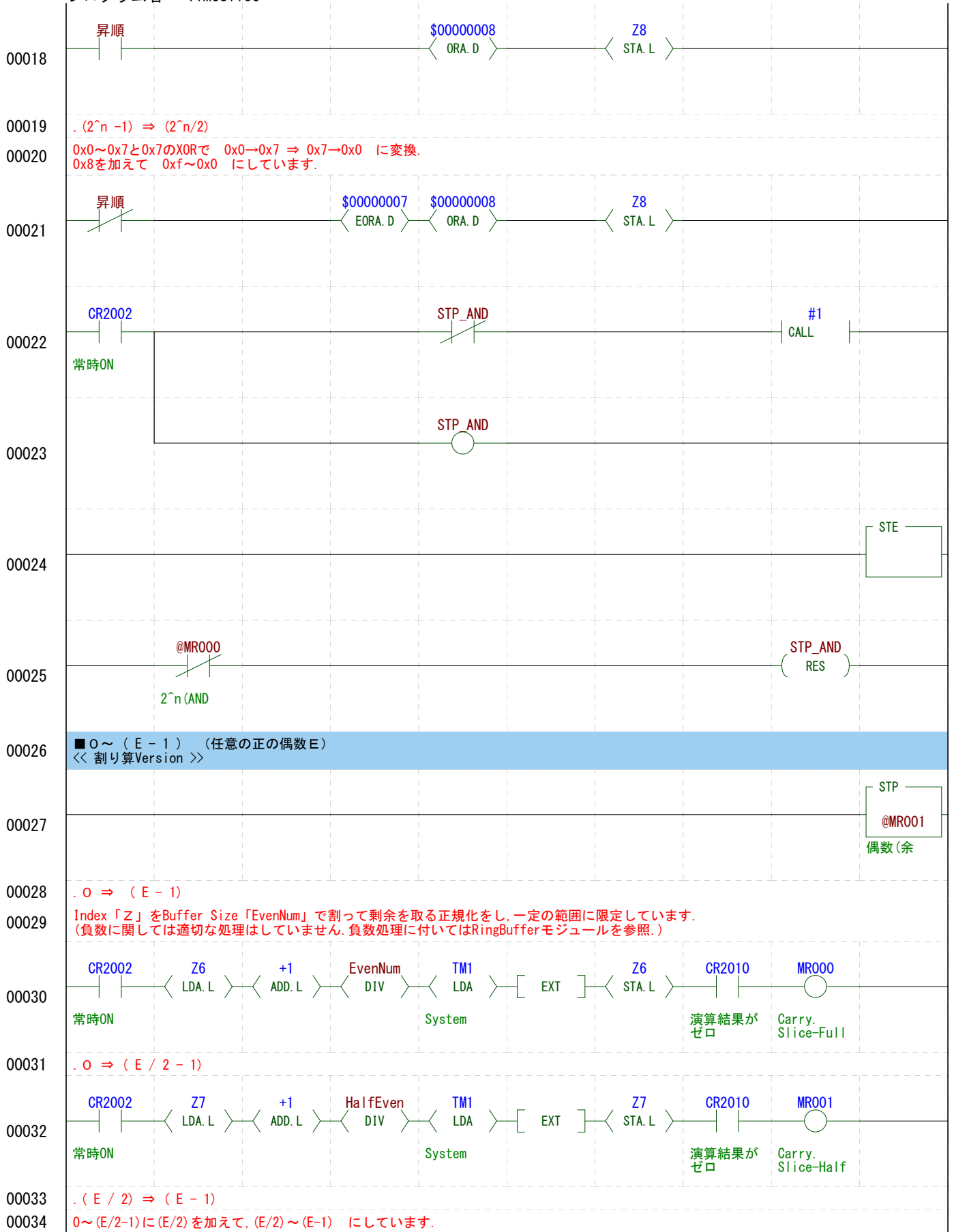
# 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : TimeSlice



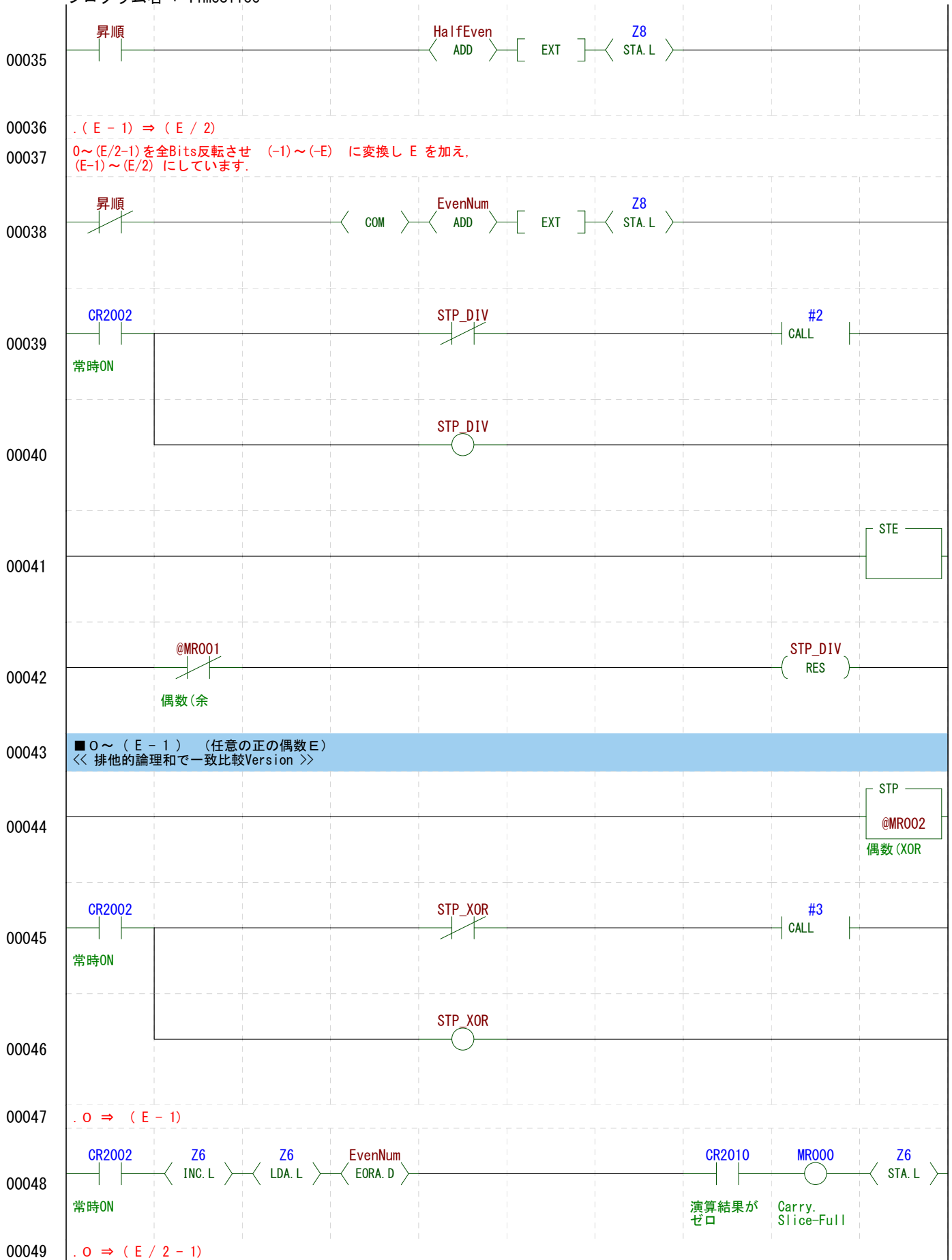
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : TimeSlice



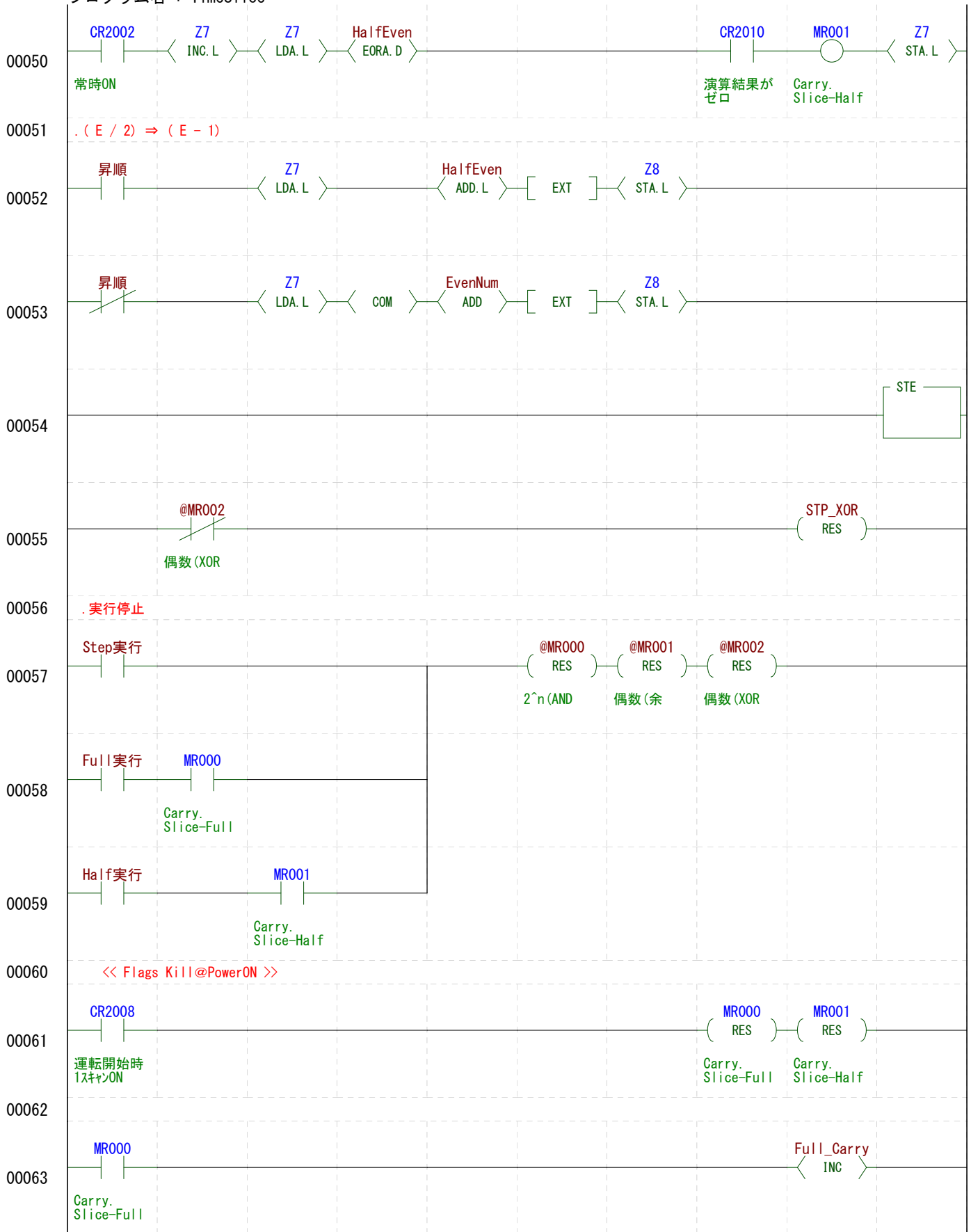
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : TimeSlice



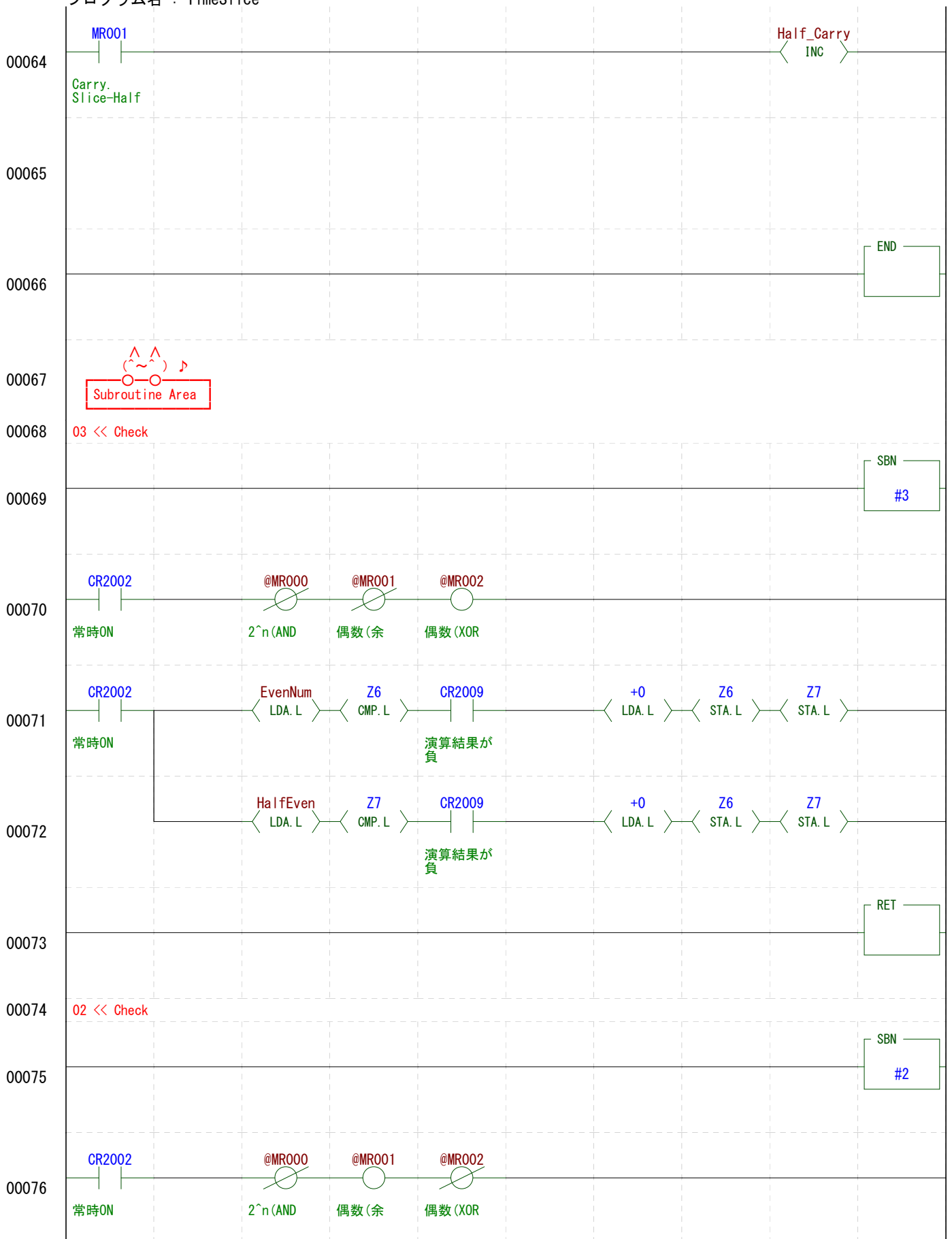
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : TimeSlice



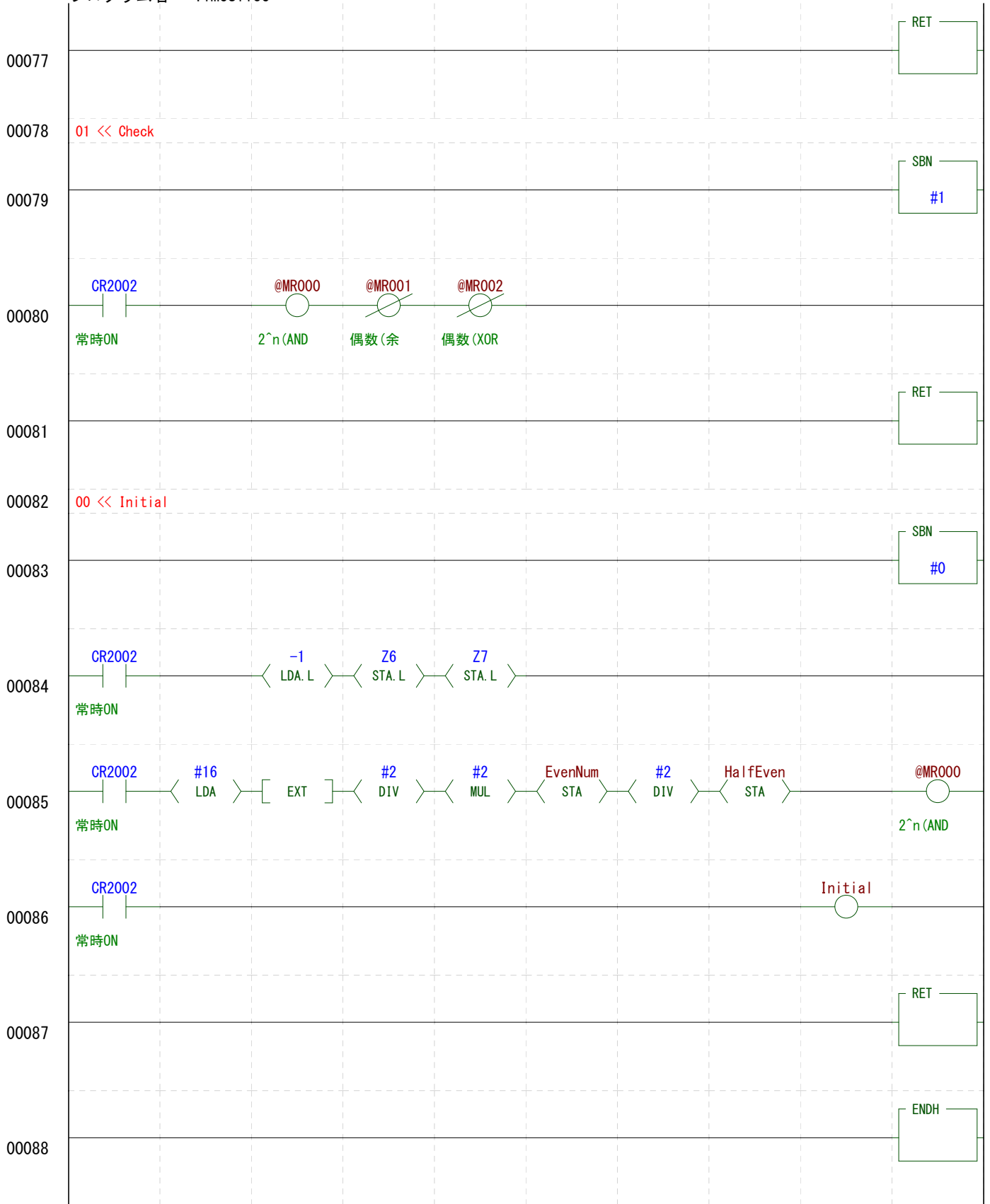
【ラダー図】

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



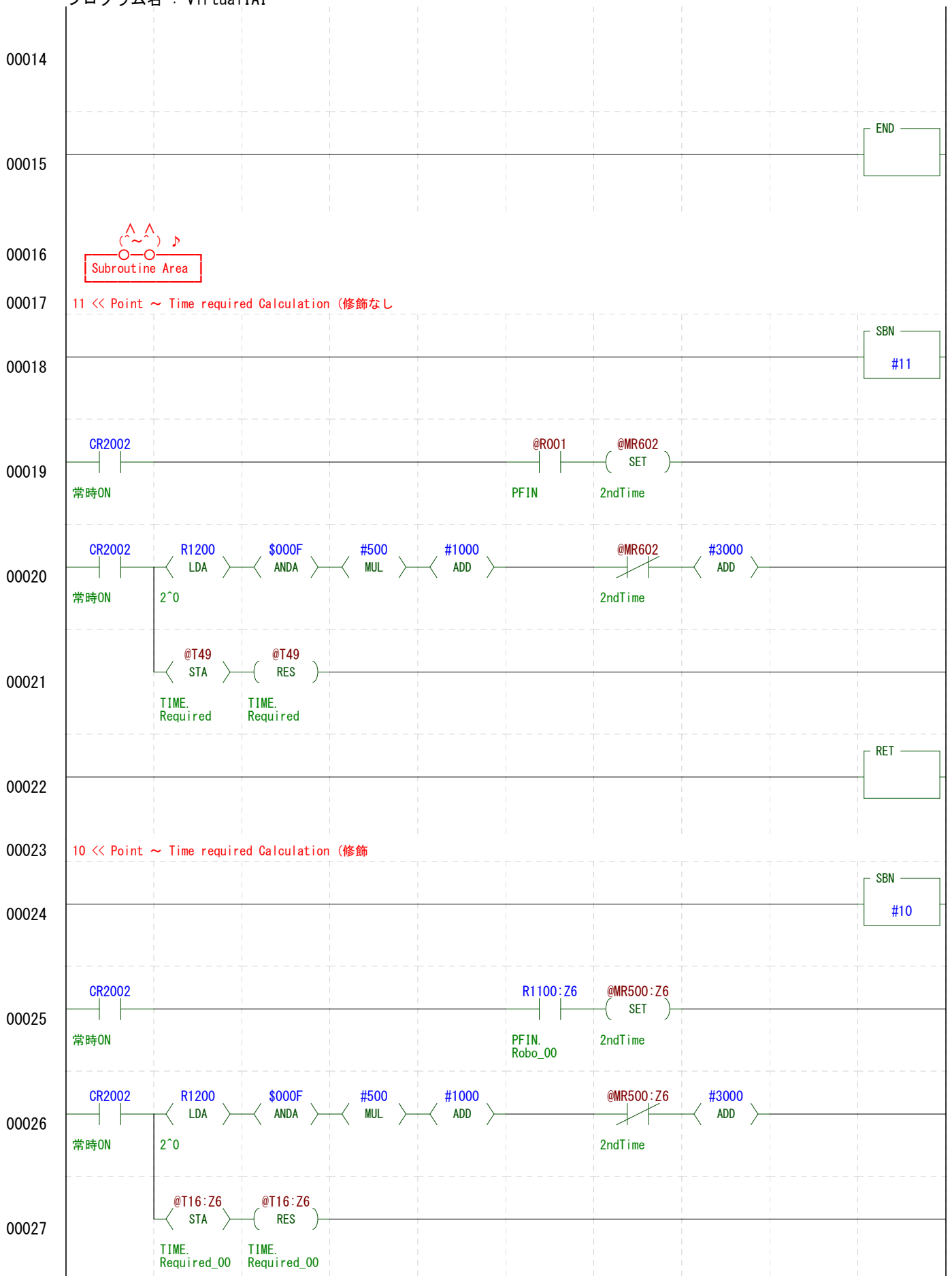
# 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : VirtualIAI



# 【ラダー図】

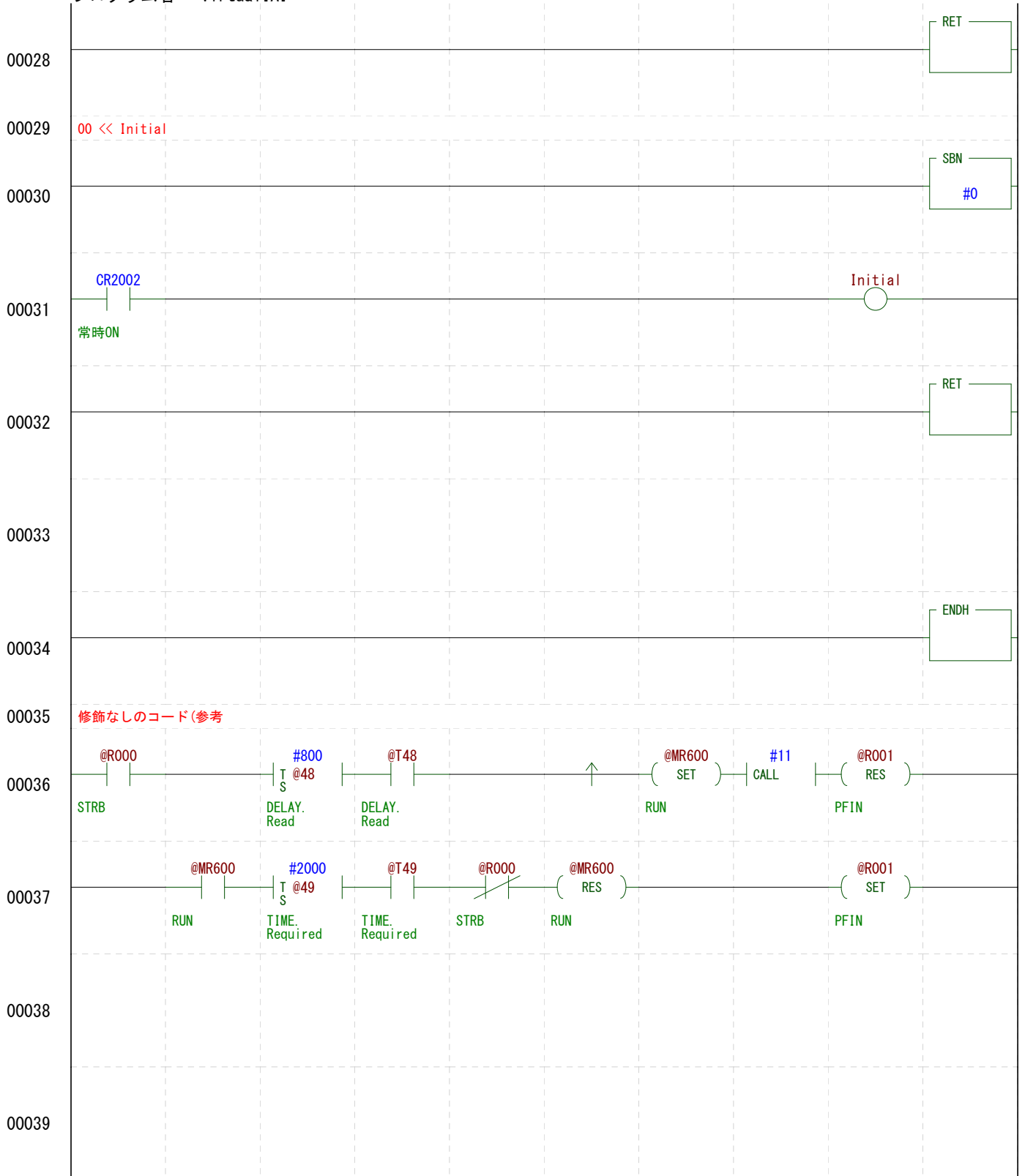
プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
プログラム名 : VirtualIAI





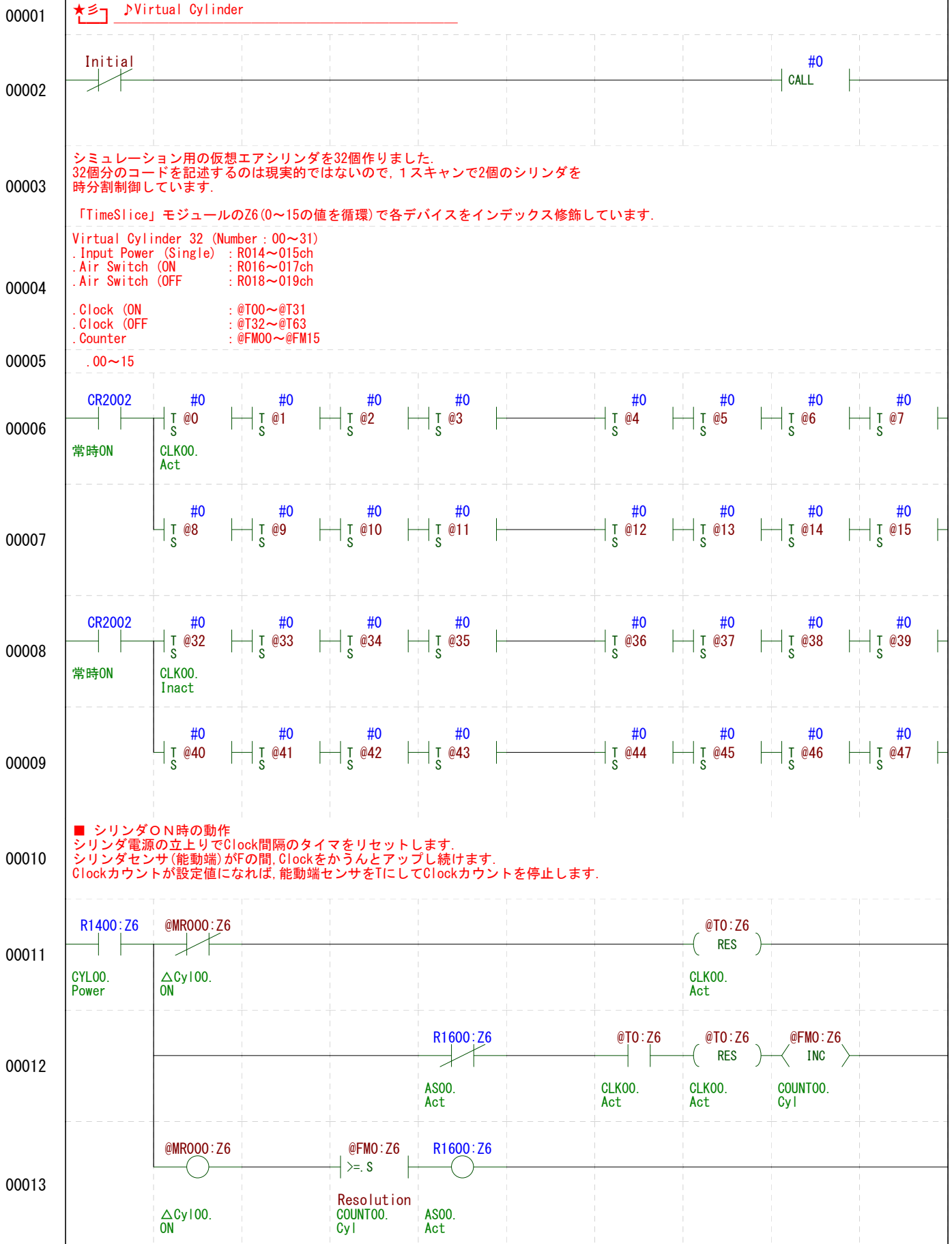
# 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
プログラム名 : VirtualIAI



【ラダー図】

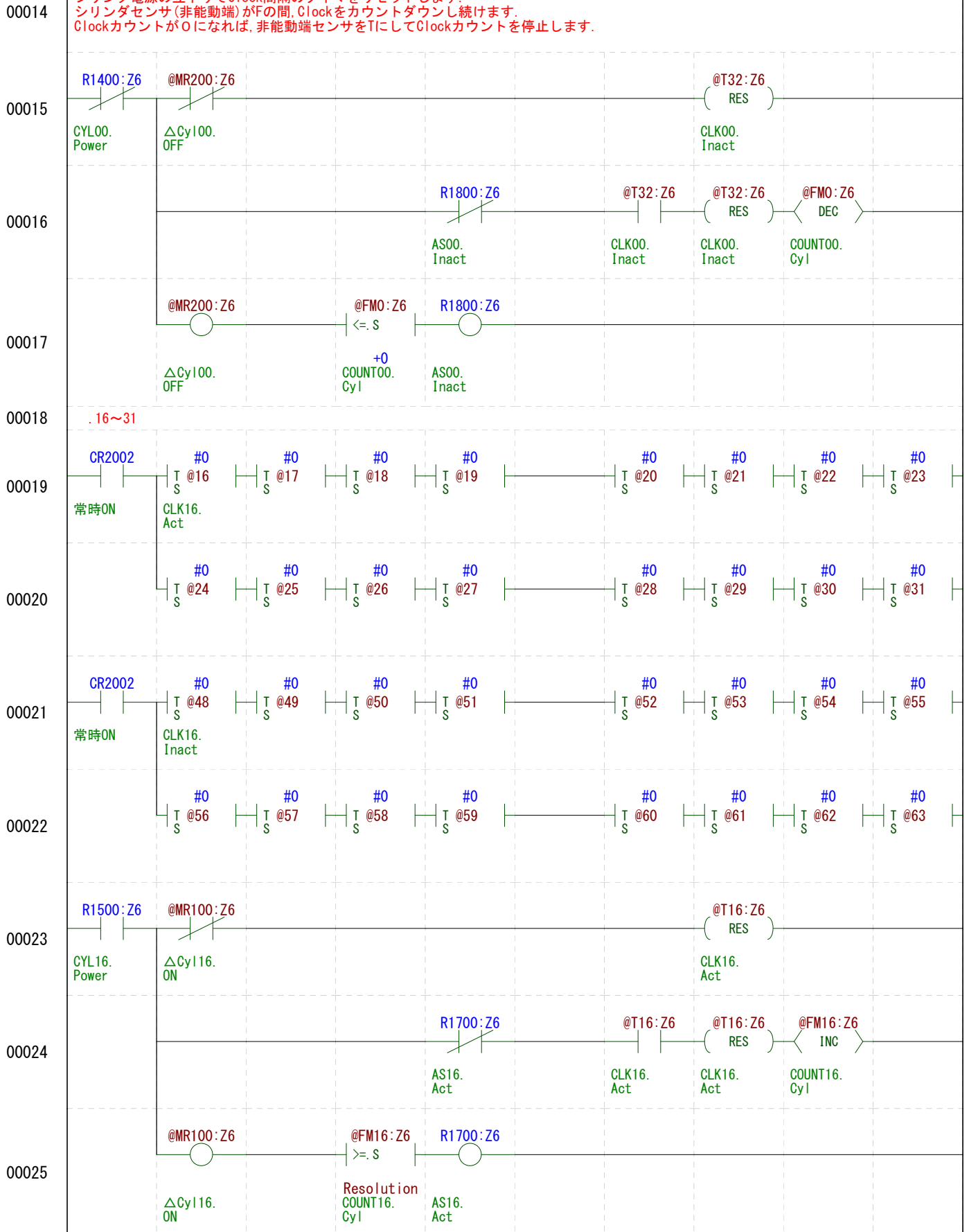
プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : VirtualCylinder



【ラダー図】

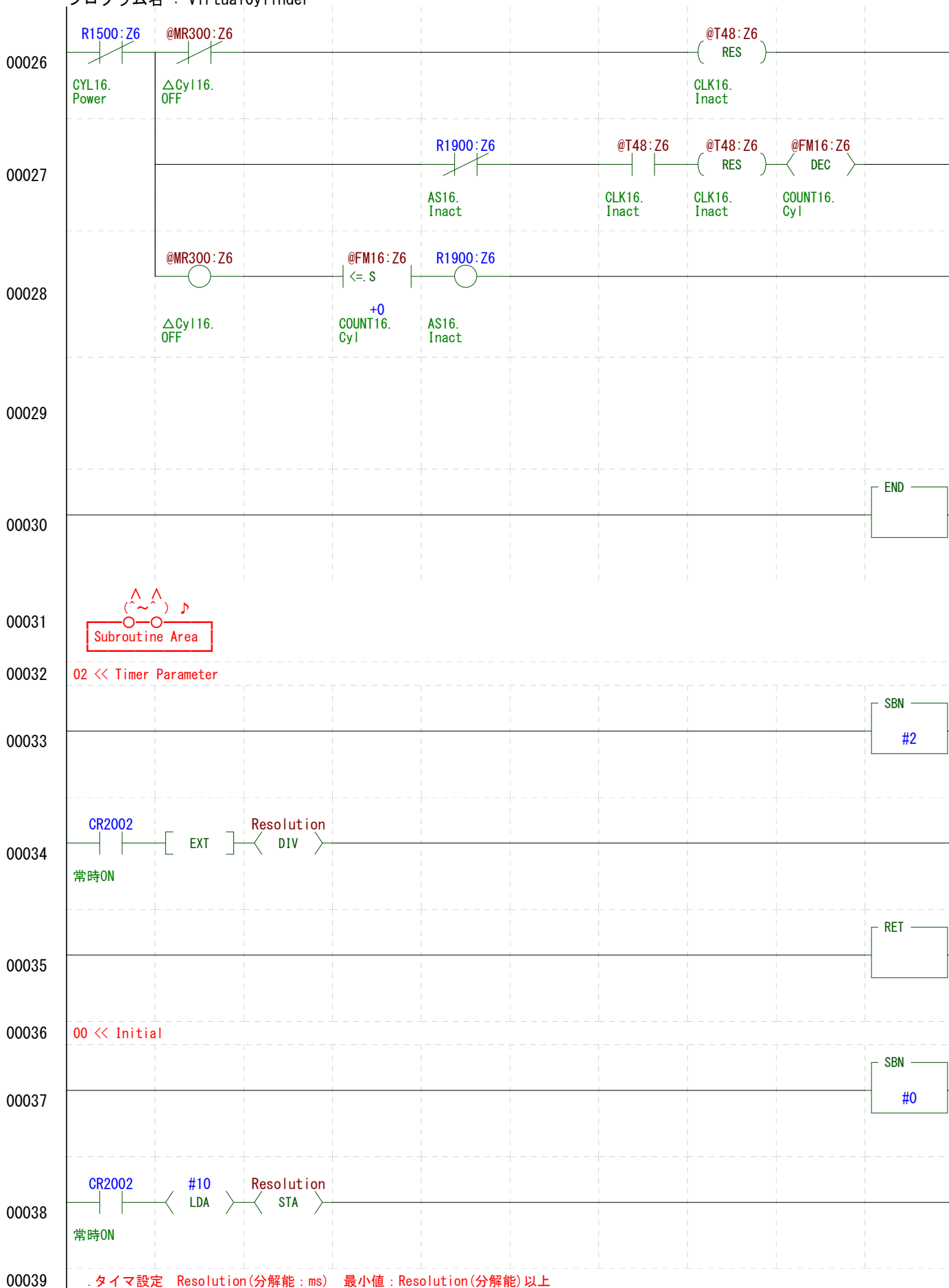
プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : VirtualCylinder

■ 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TにしてClockカウントを停止します。



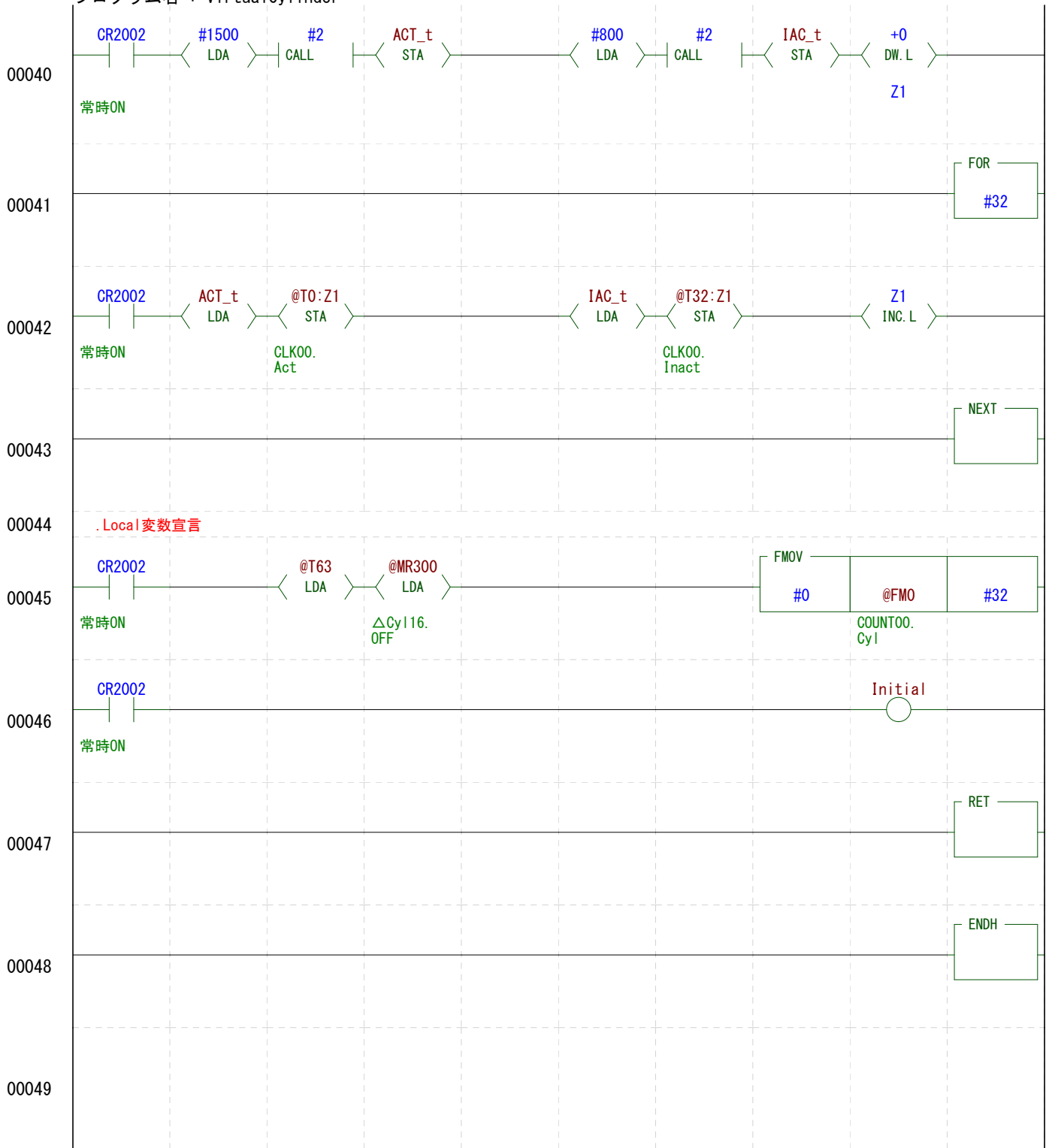
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : VirtualCylinder



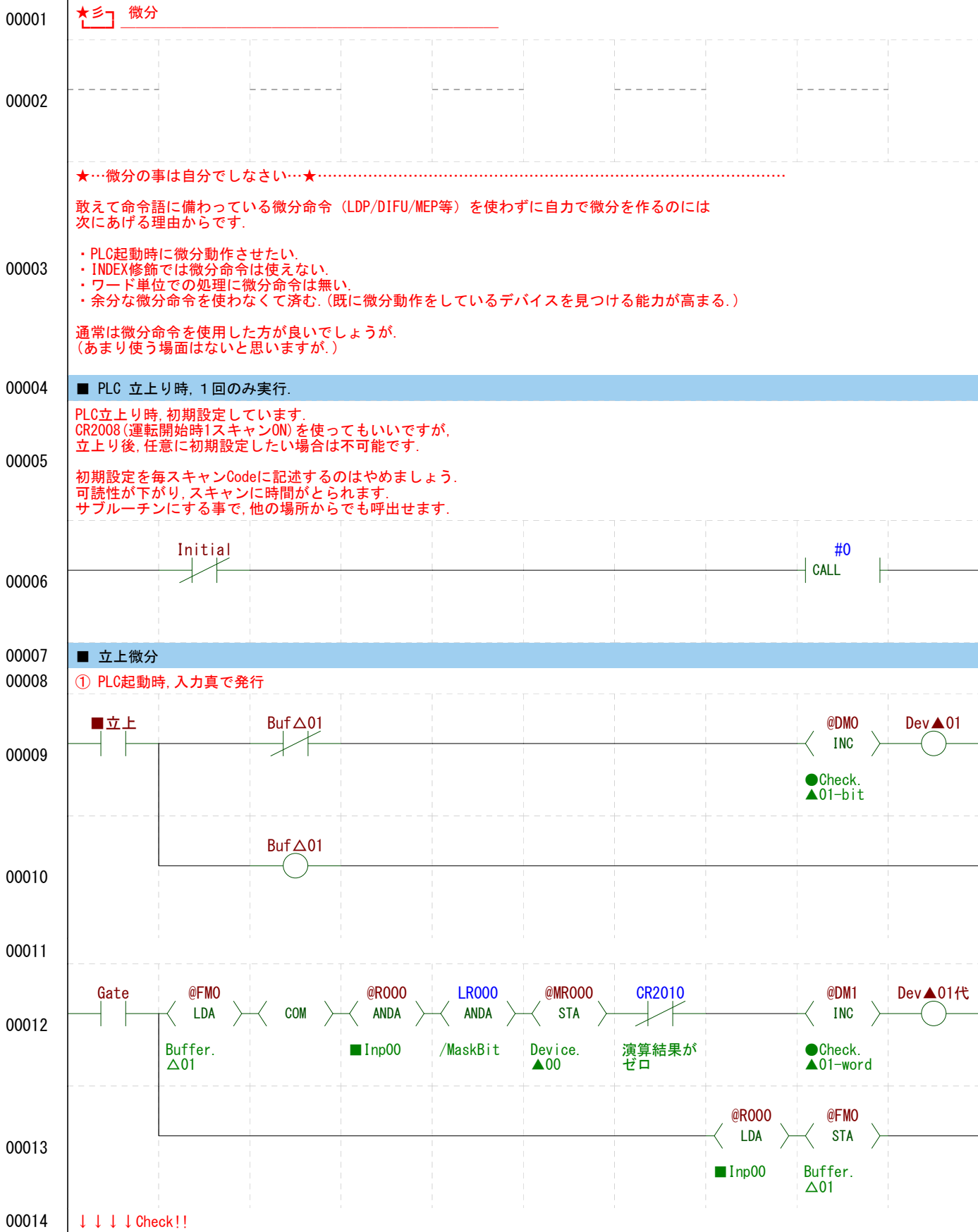
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : VirtualCylinder



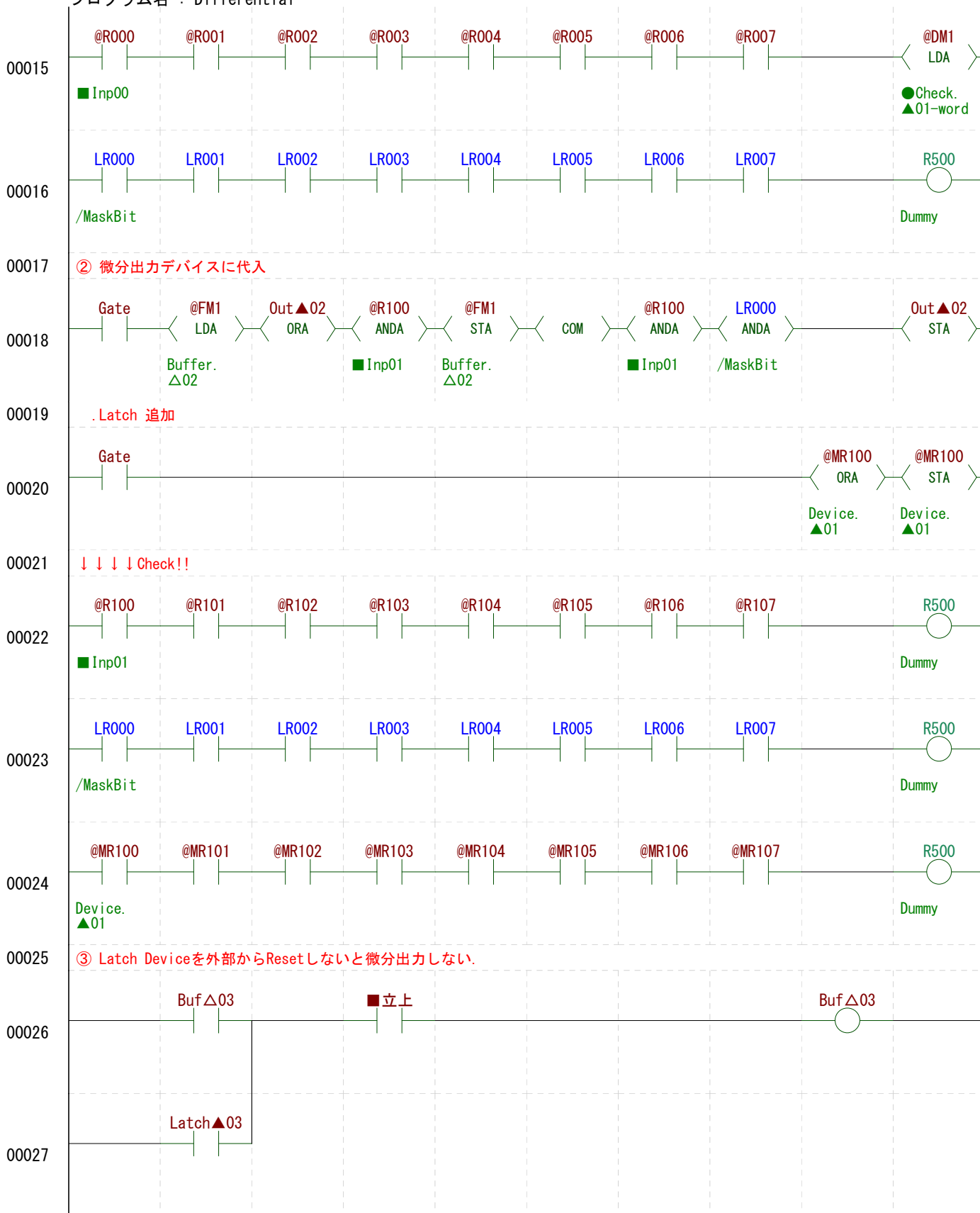
# 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_codel\_01  
 プログラム名 : Differential



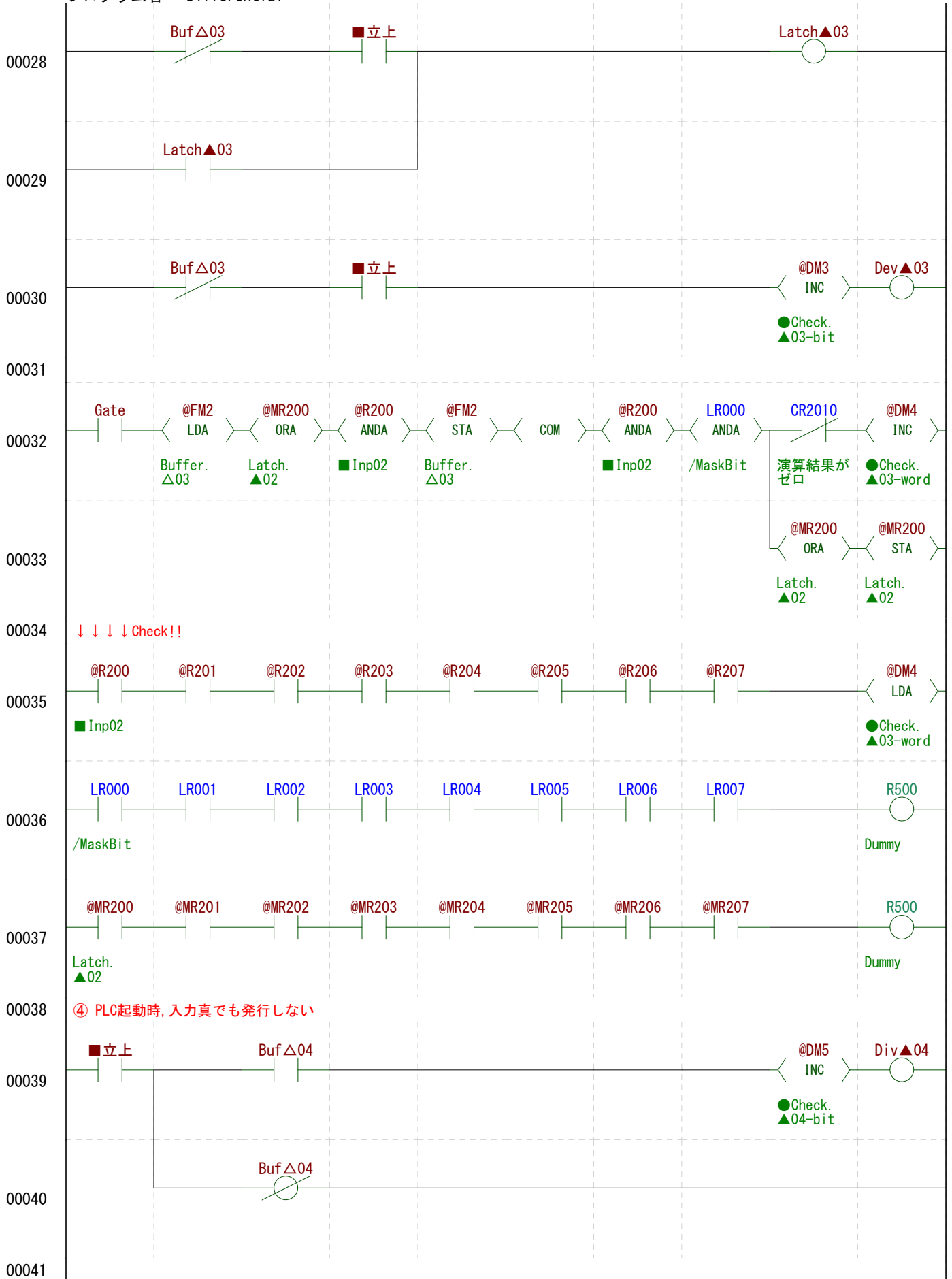
### 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Differential



### 【ラダー図】

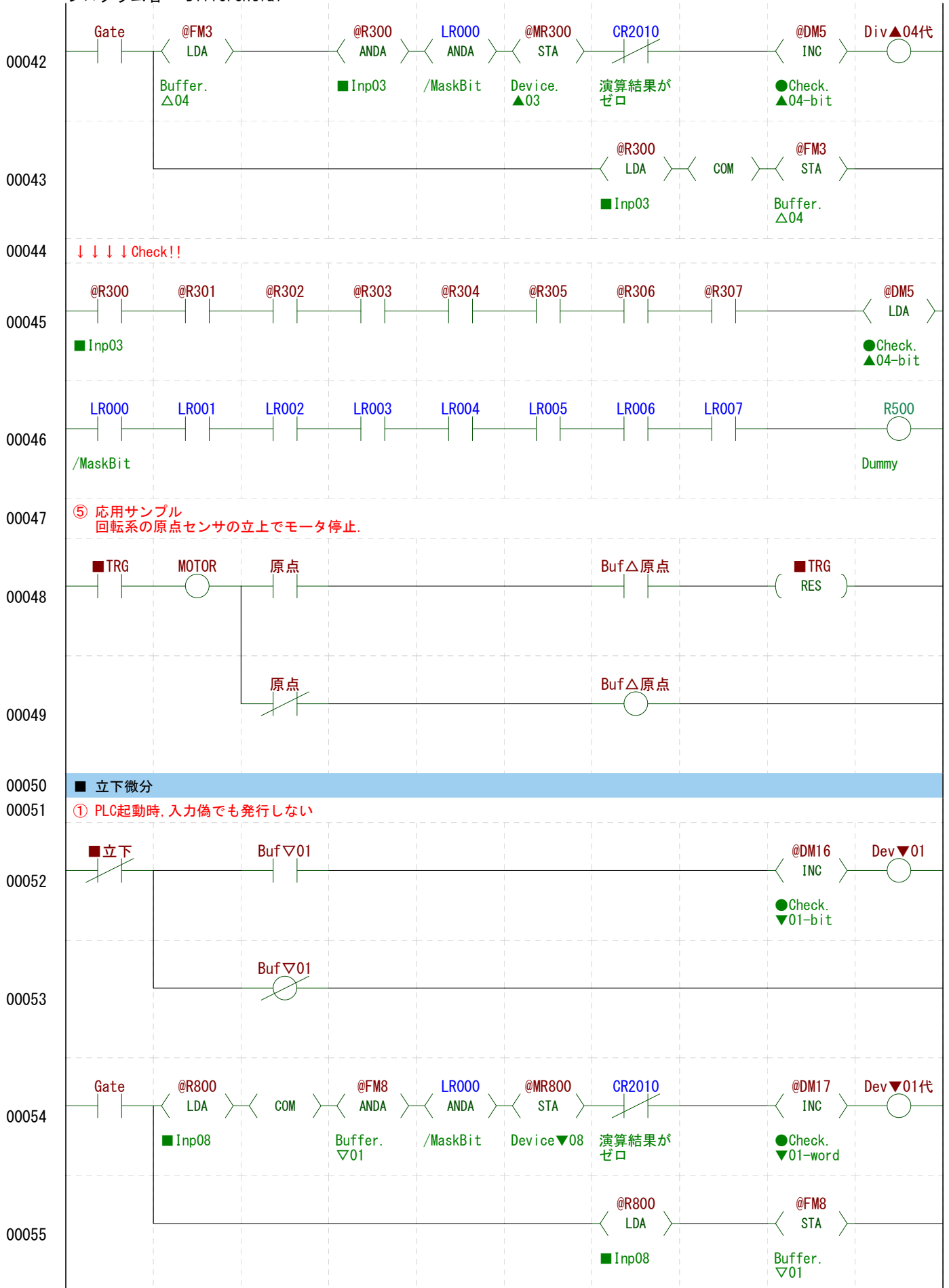
プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Differential





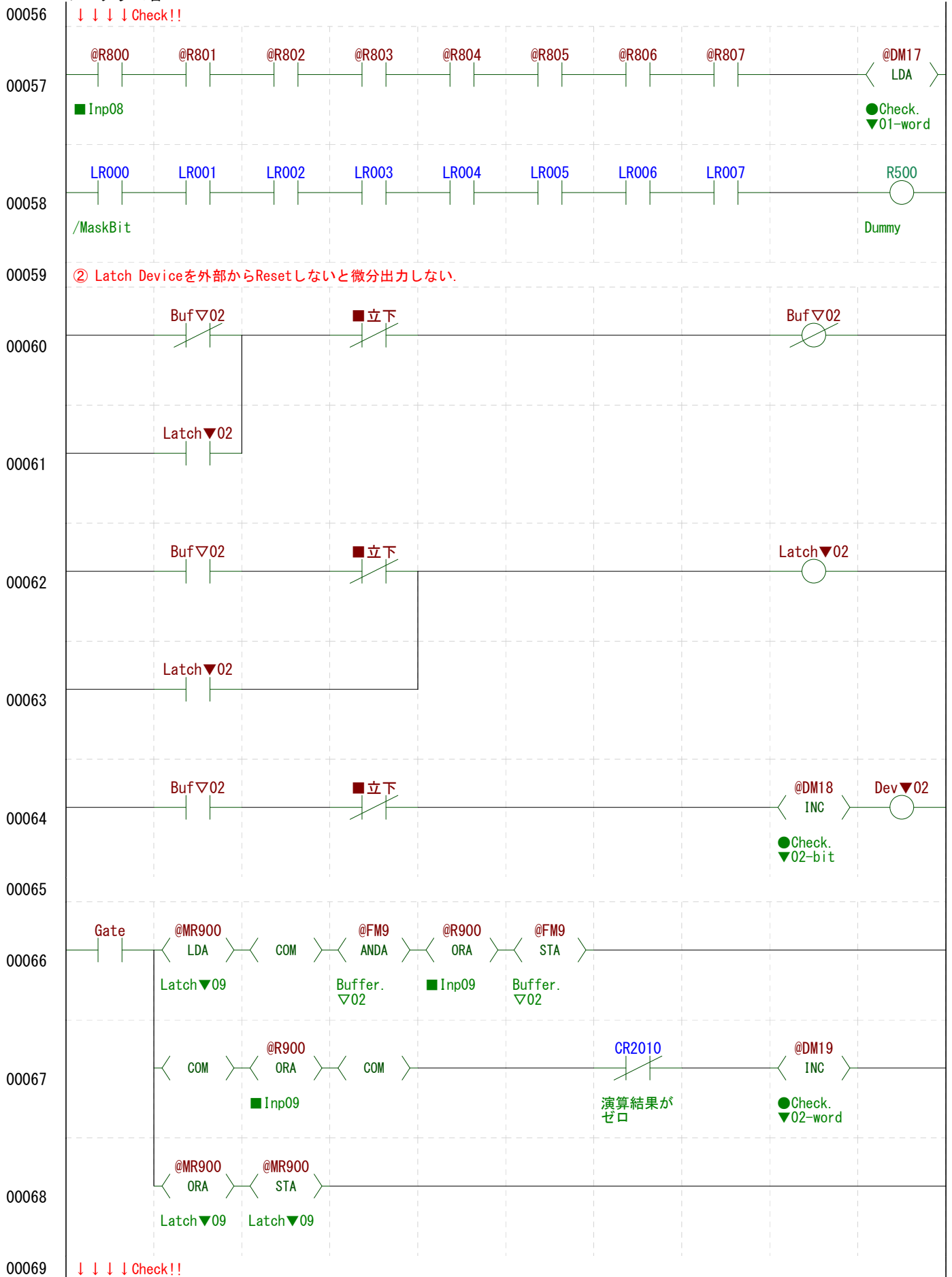
### 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Differential



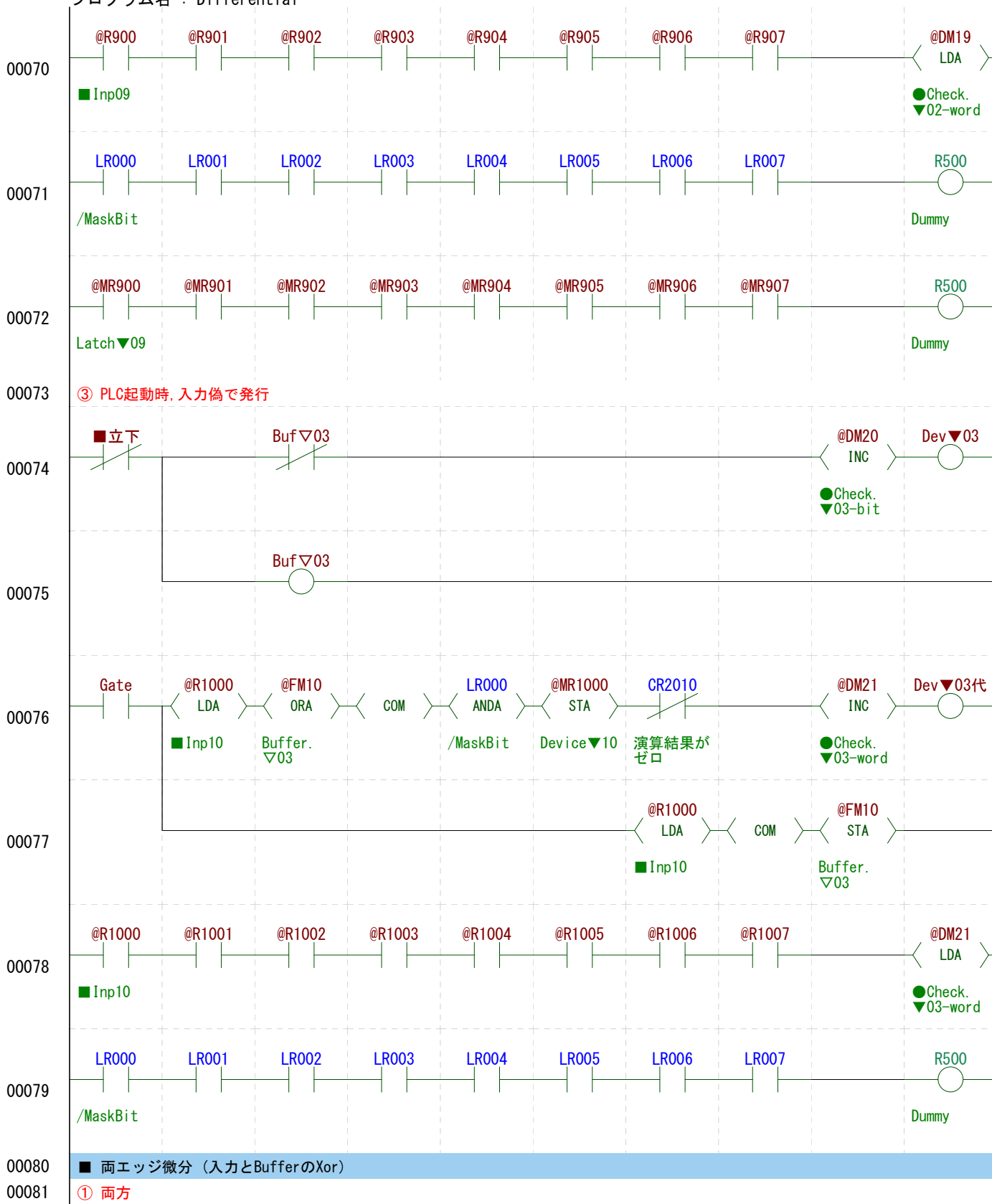
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Differential



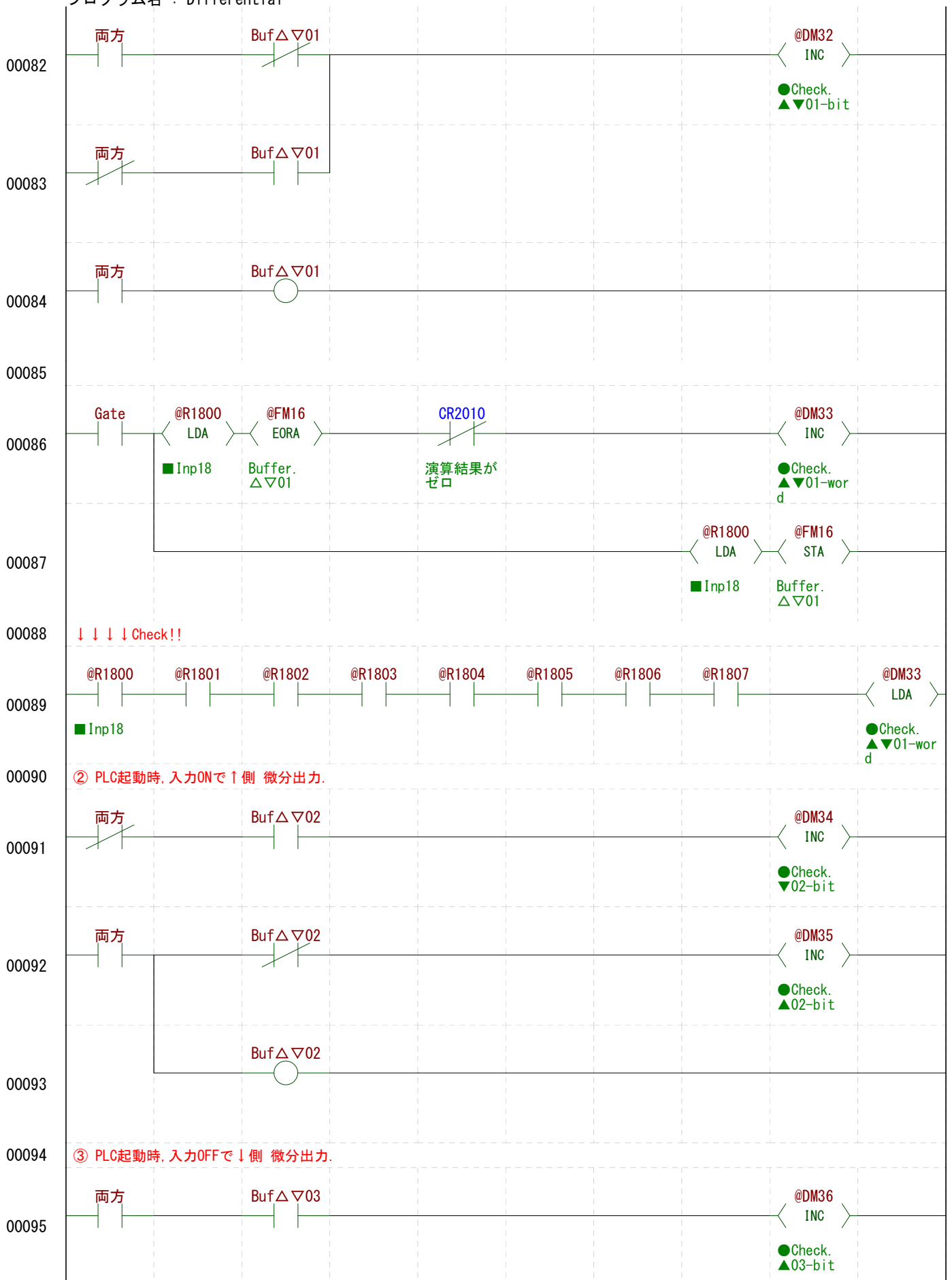
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Differential



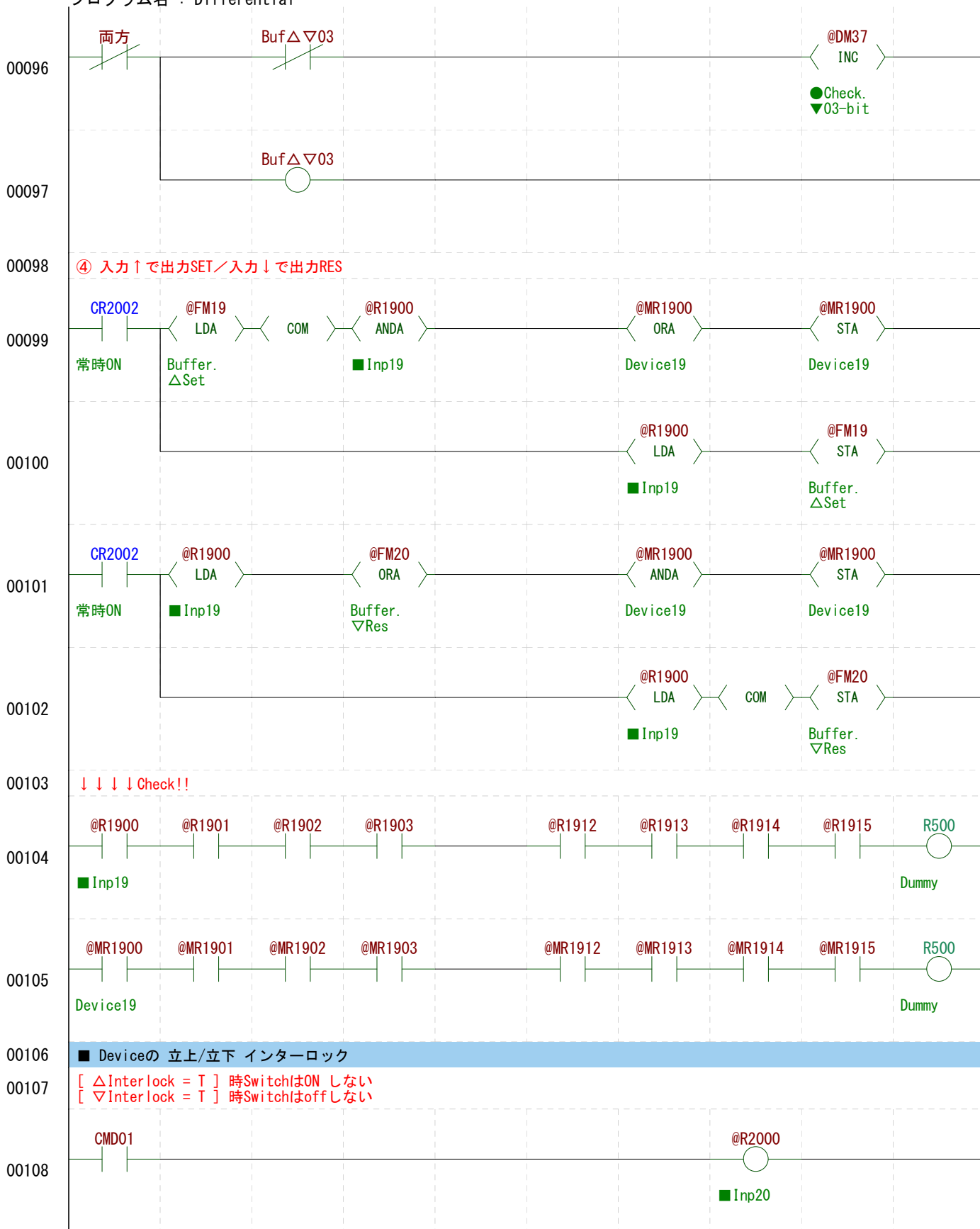
【ラダー図】

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\_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

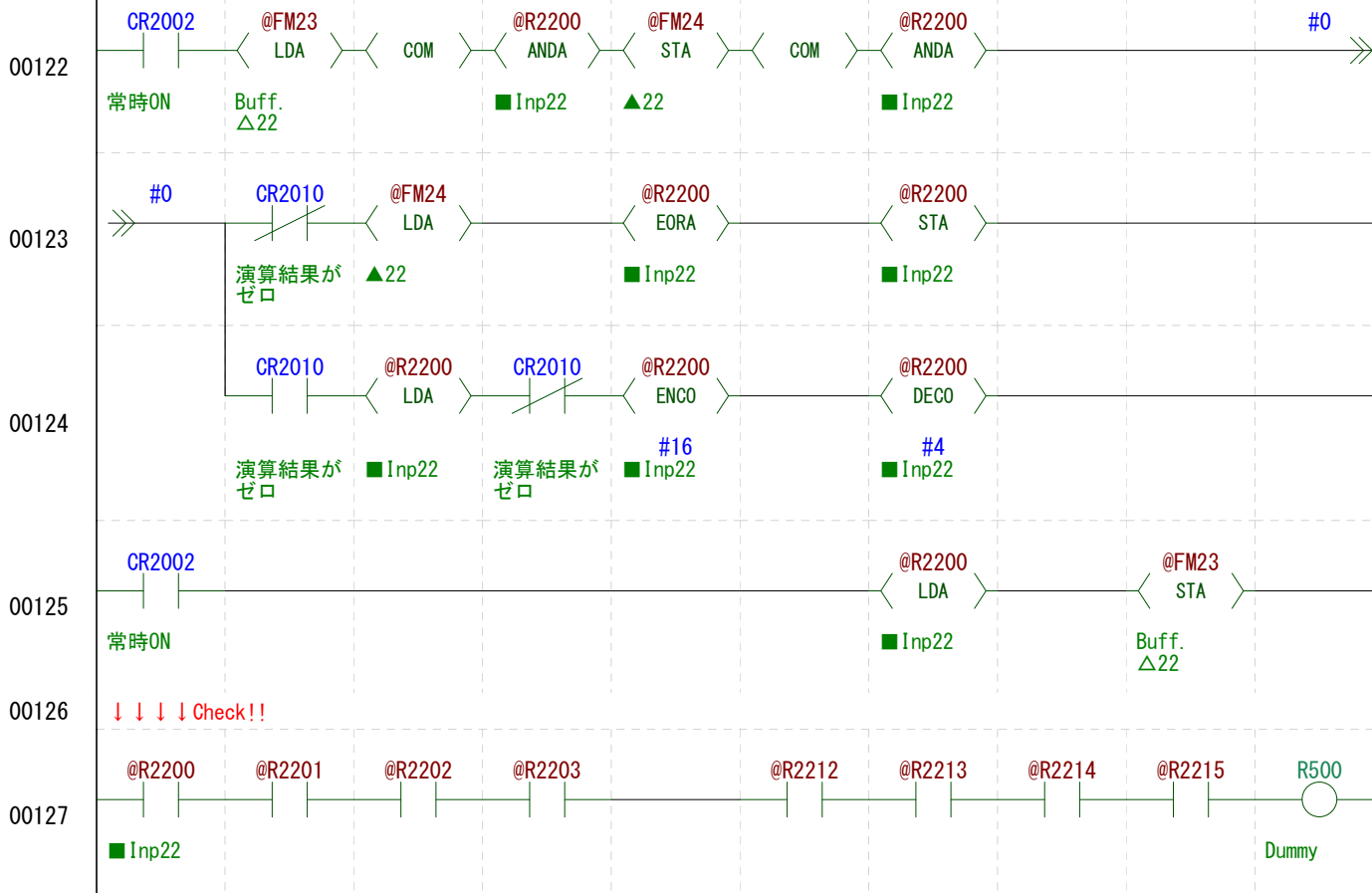
### ① 早いもの勝ち

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。

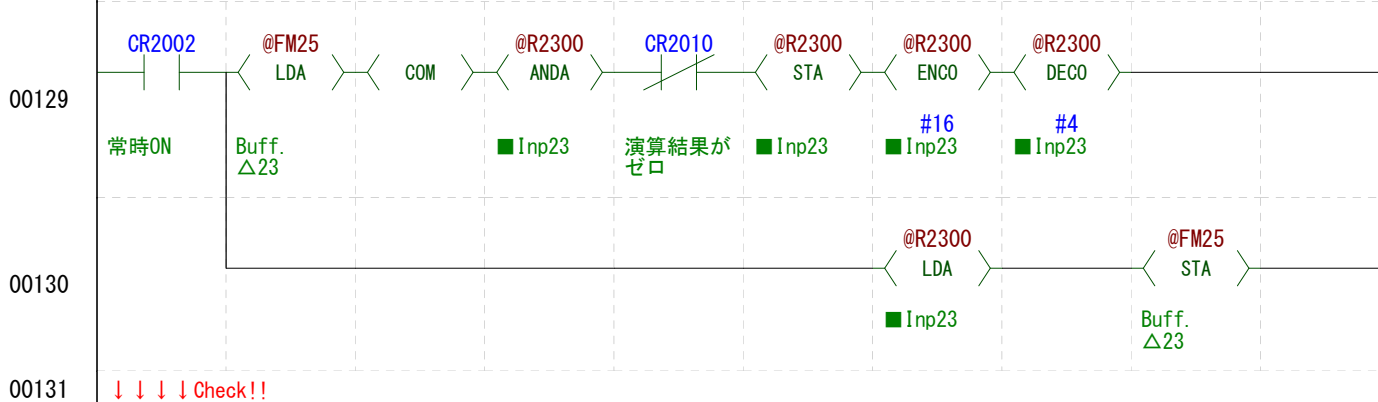
また、タッチパネルからも使いやすいと思います。(スイッチモードをセットに設定)



### ② 遅いもの勝ち

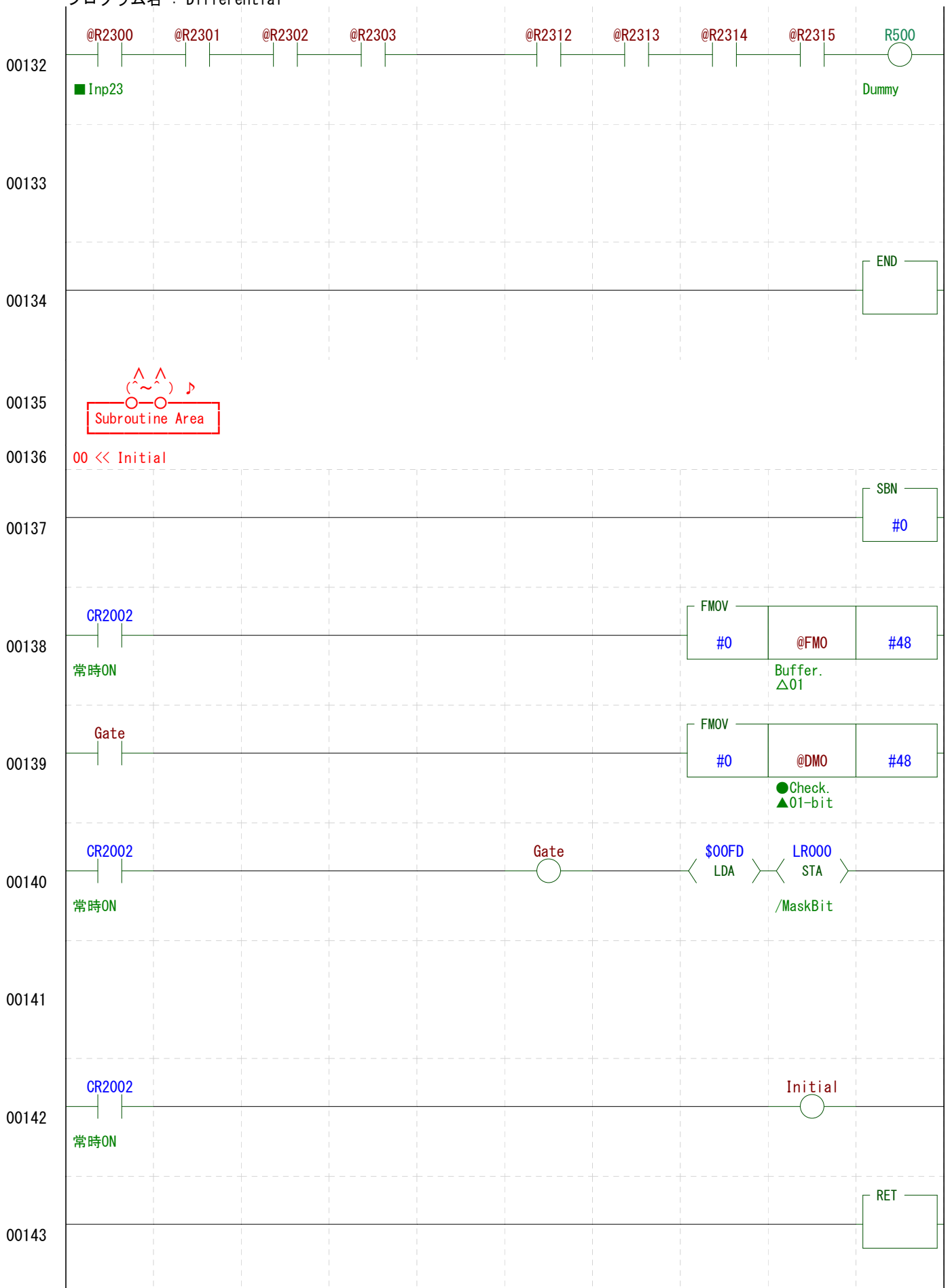
※ Input Deviceは微分命令でSETしてください。  
 Trueにするのは、このCodeの前、使うのはこのCodeの後にしてください。  
 このCodeをSubroutineにしておき、Input DeviceをONにする毎に呼び出してもいいでしょう。

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



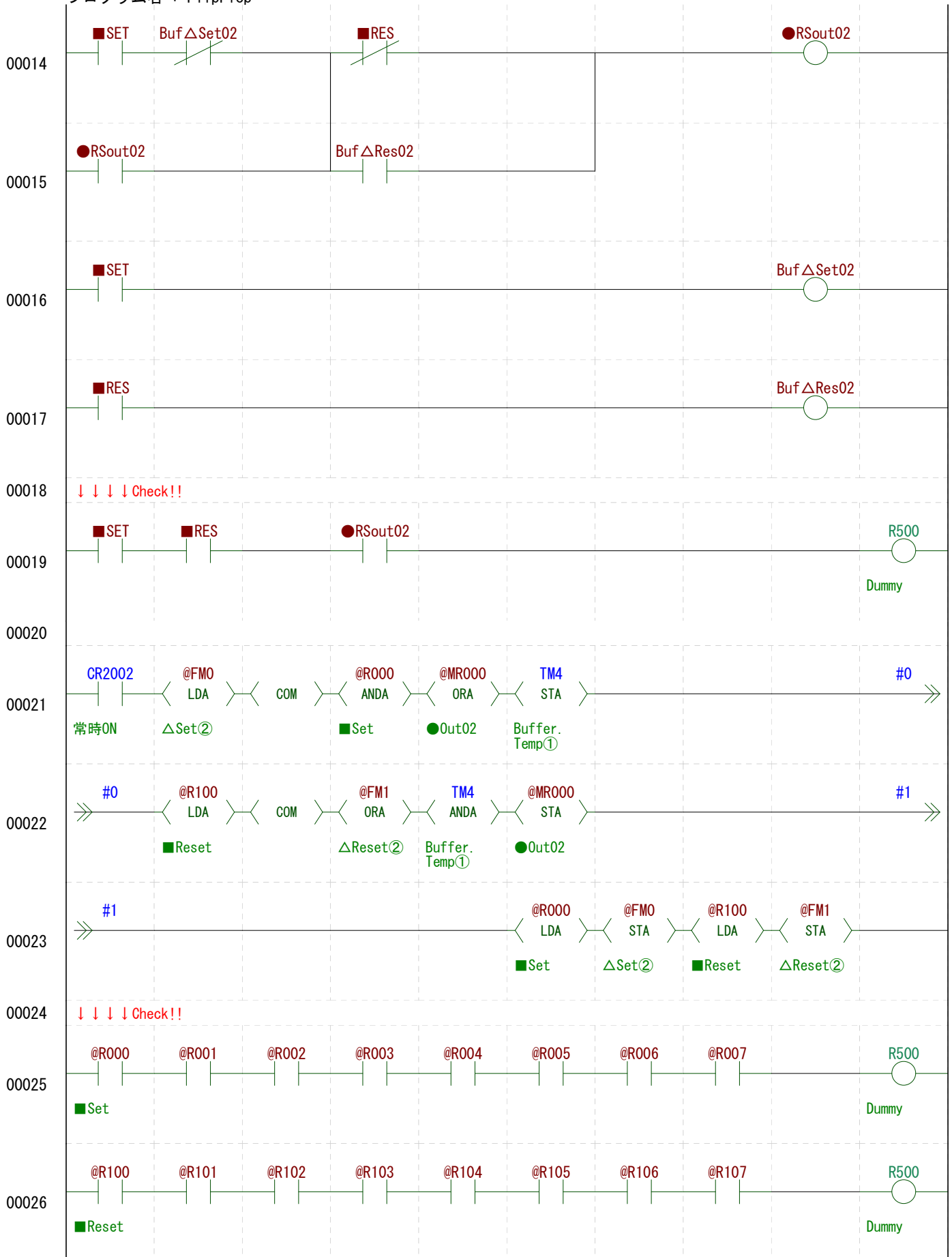
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : FlipFlop



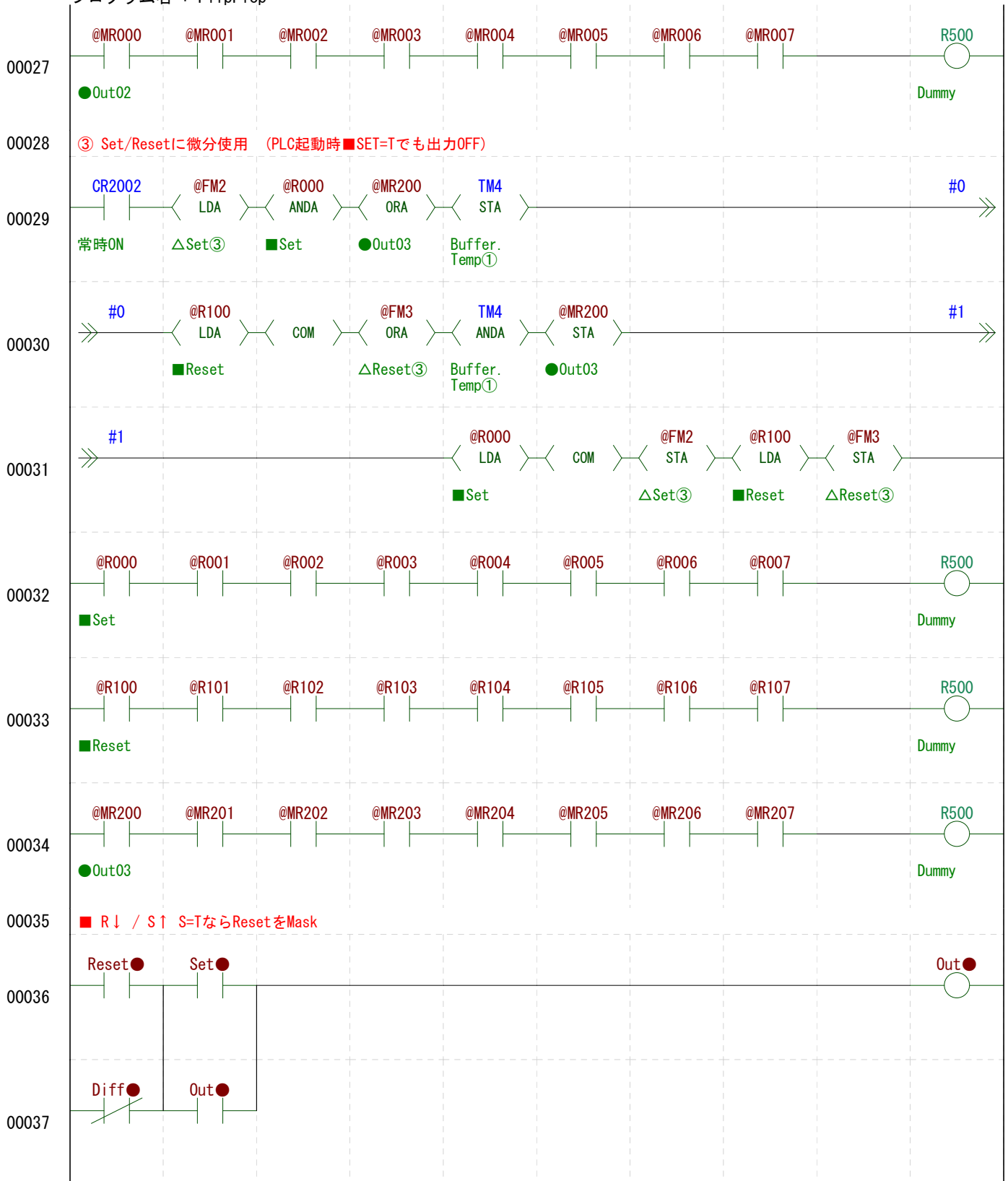
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : FlipFlop



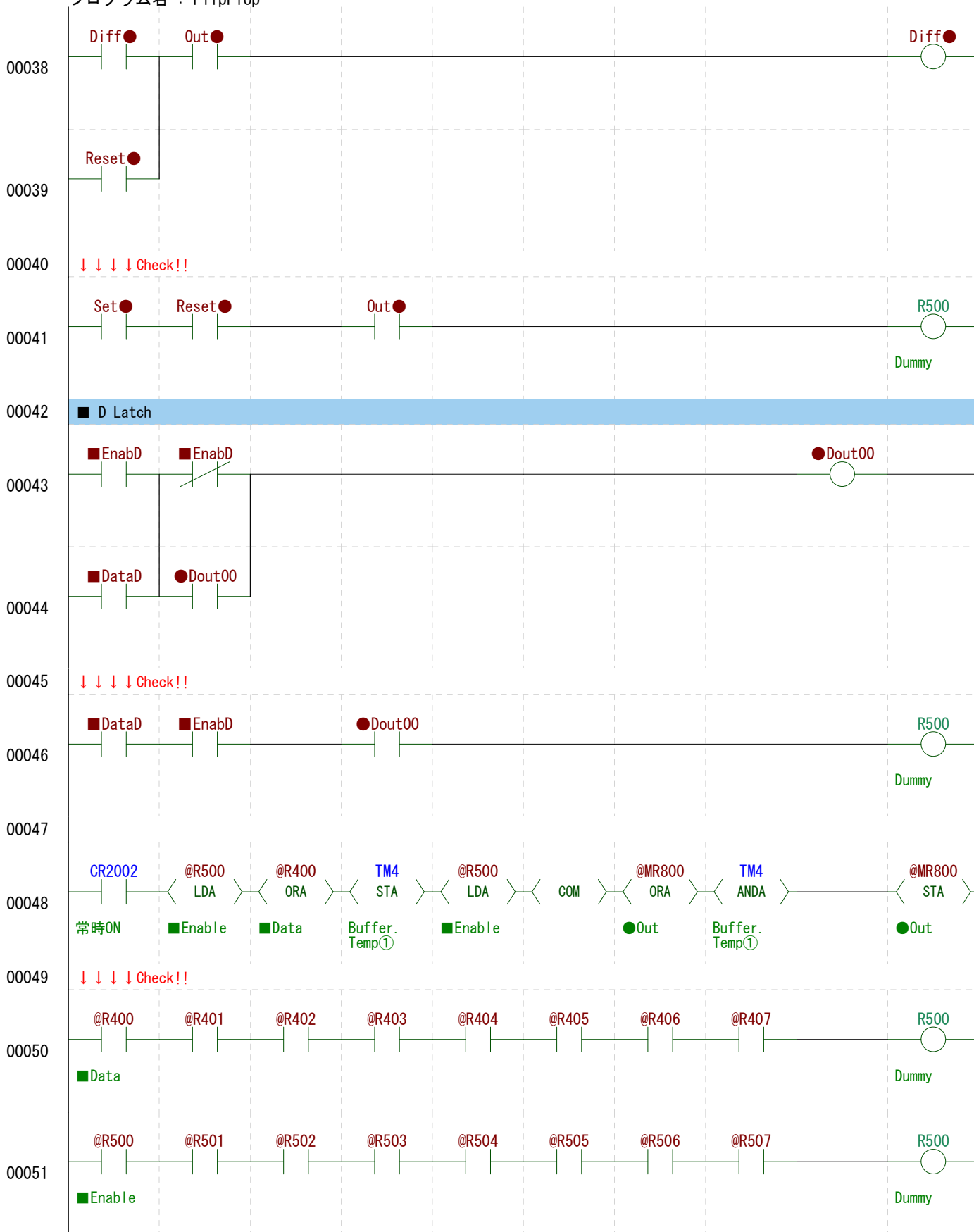
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_codel\_01  
 プログラム名 : FlipFlop



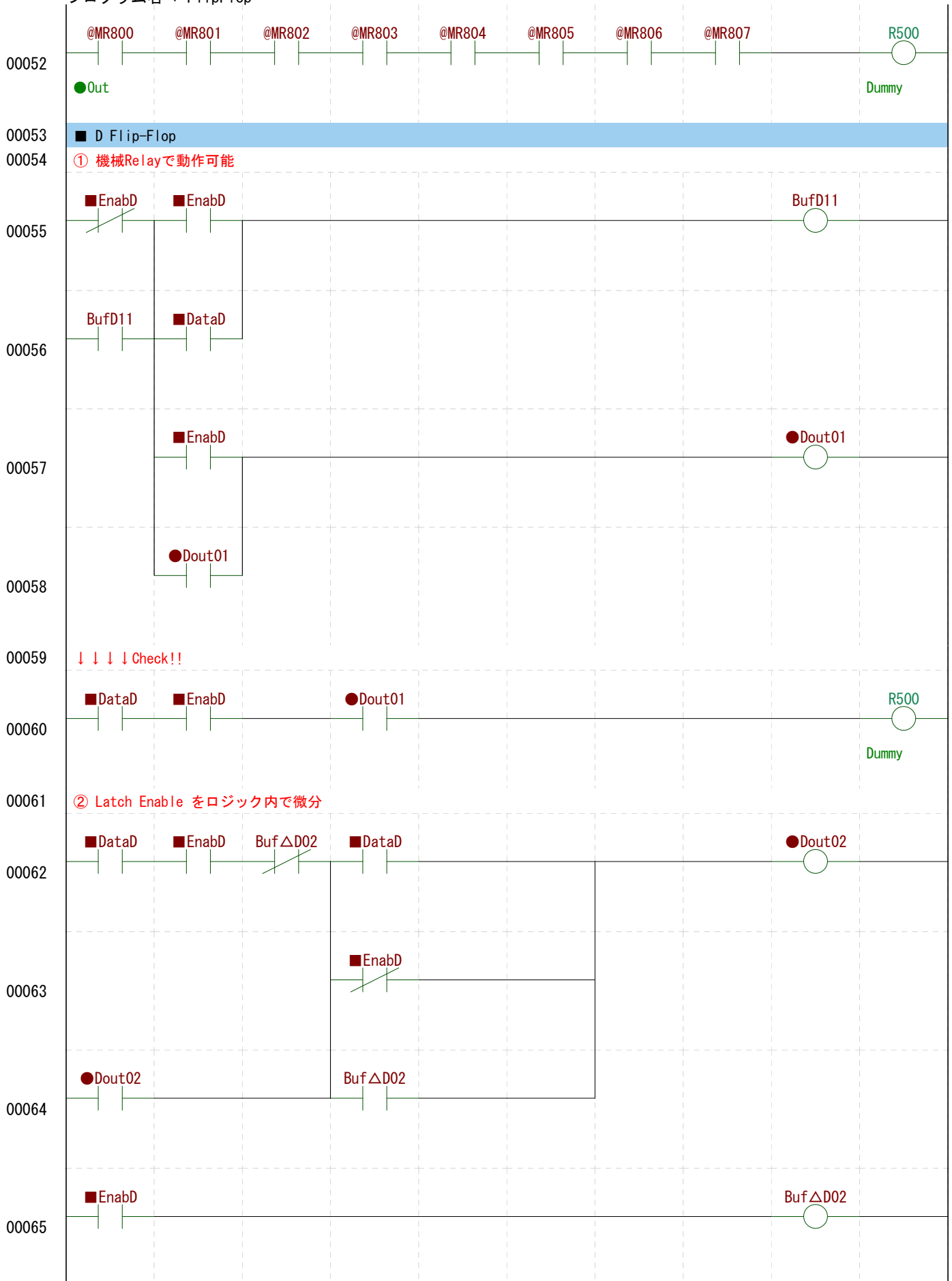
### 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_codel\_01  
 プログラム名 : FlipFlop



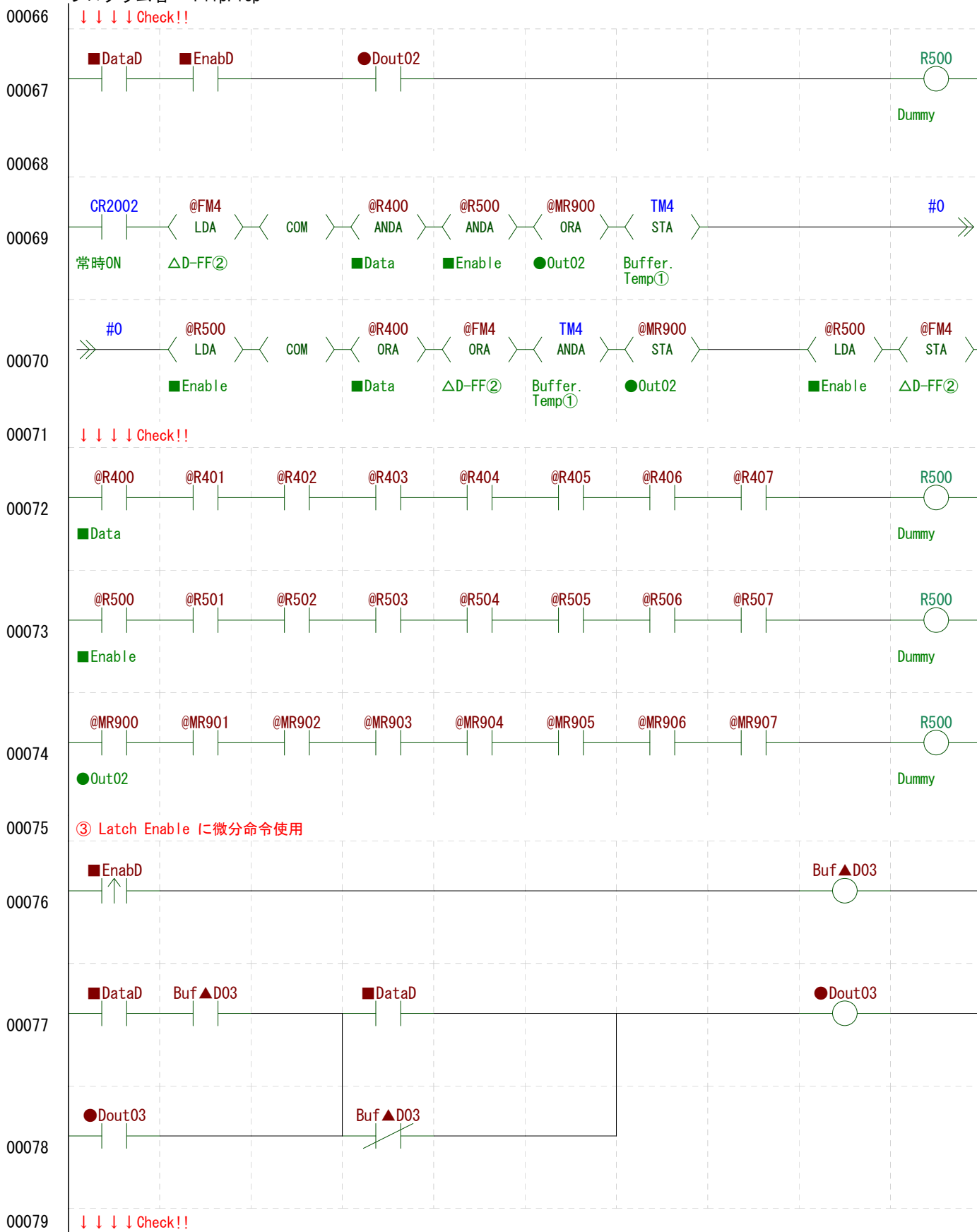
【ラダー図】

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】

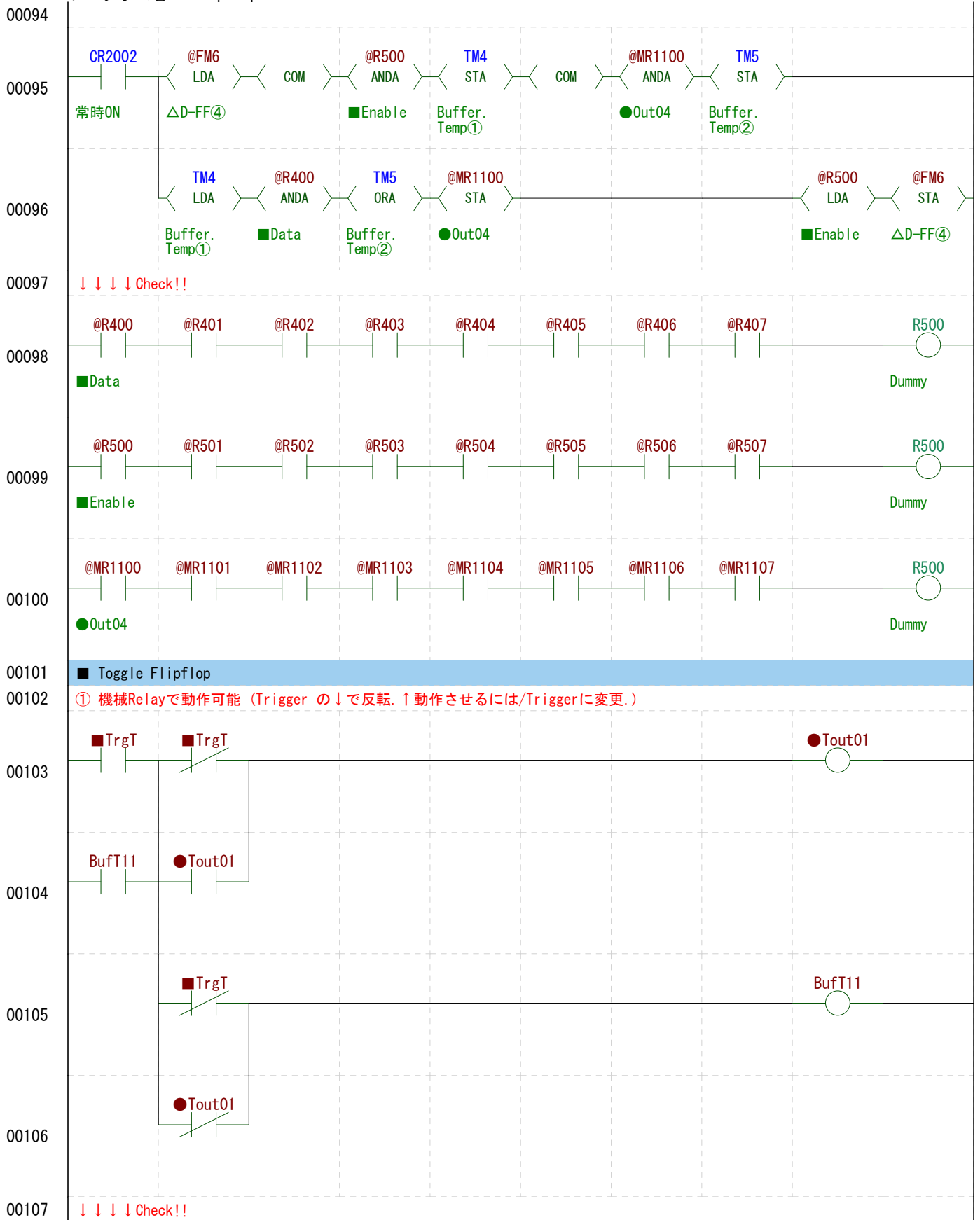
プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : FlipFlop





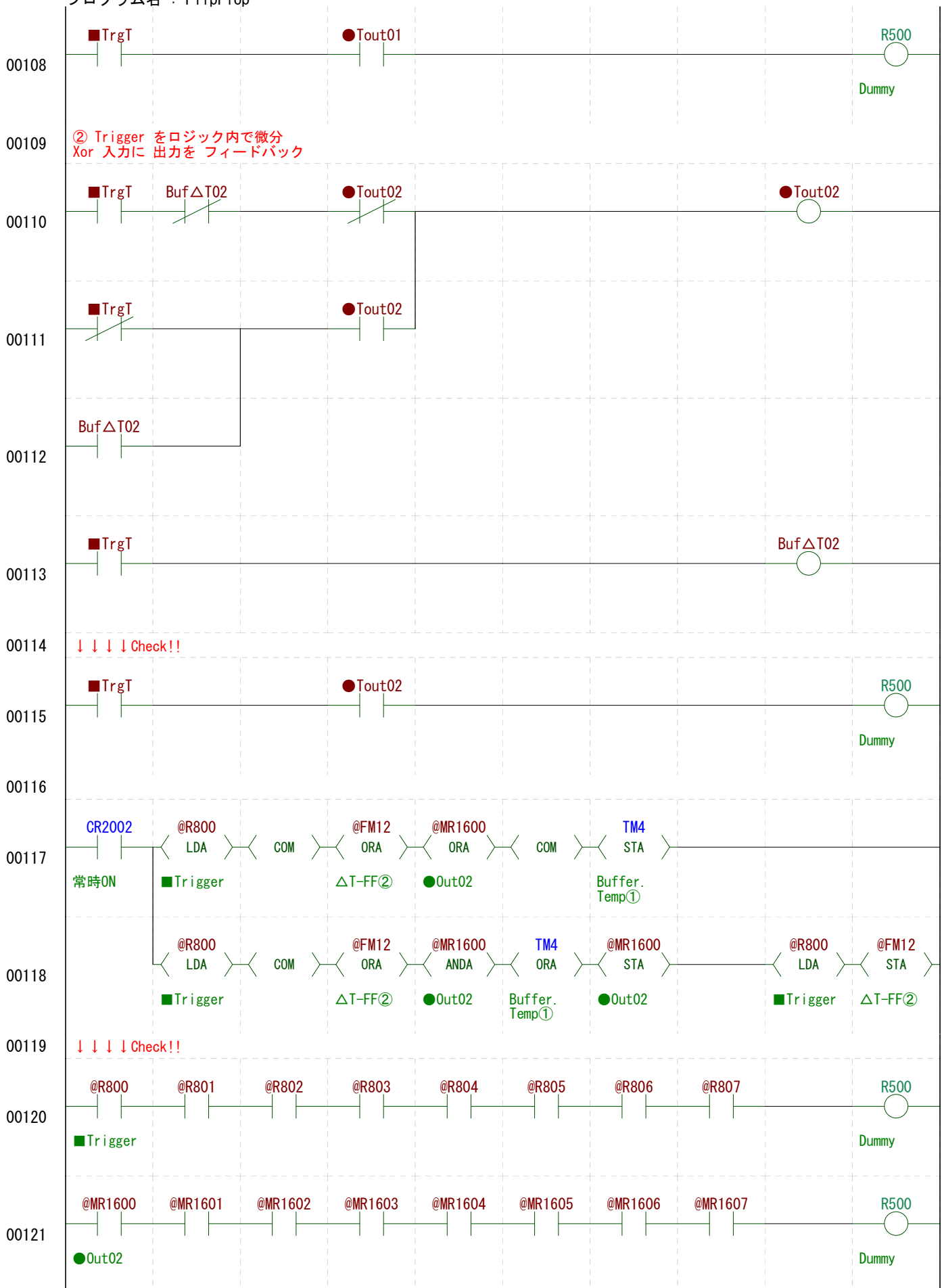
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : FlipFlop



【ラダー図】

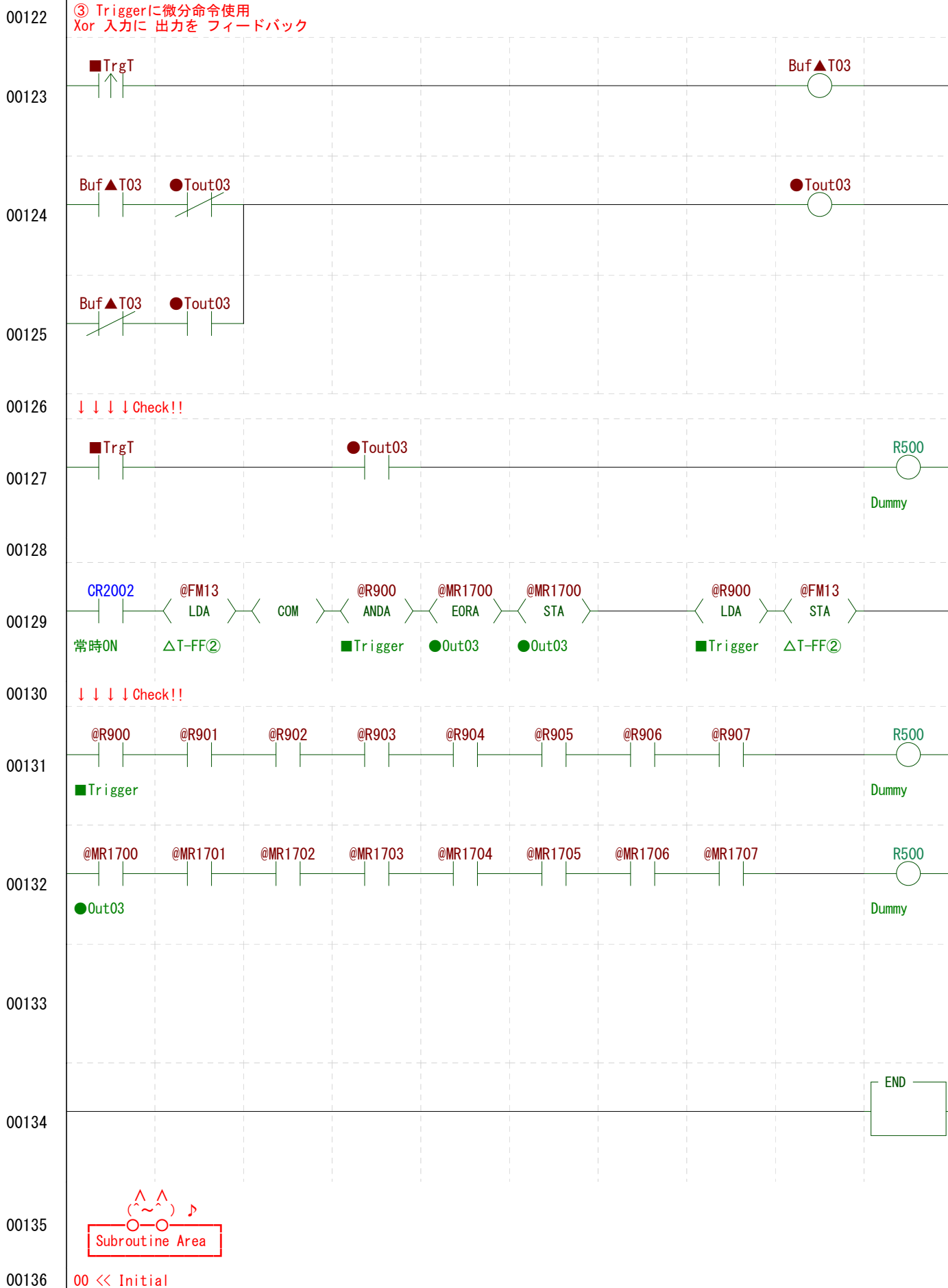
プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : FlipFlop



【ラダー図】

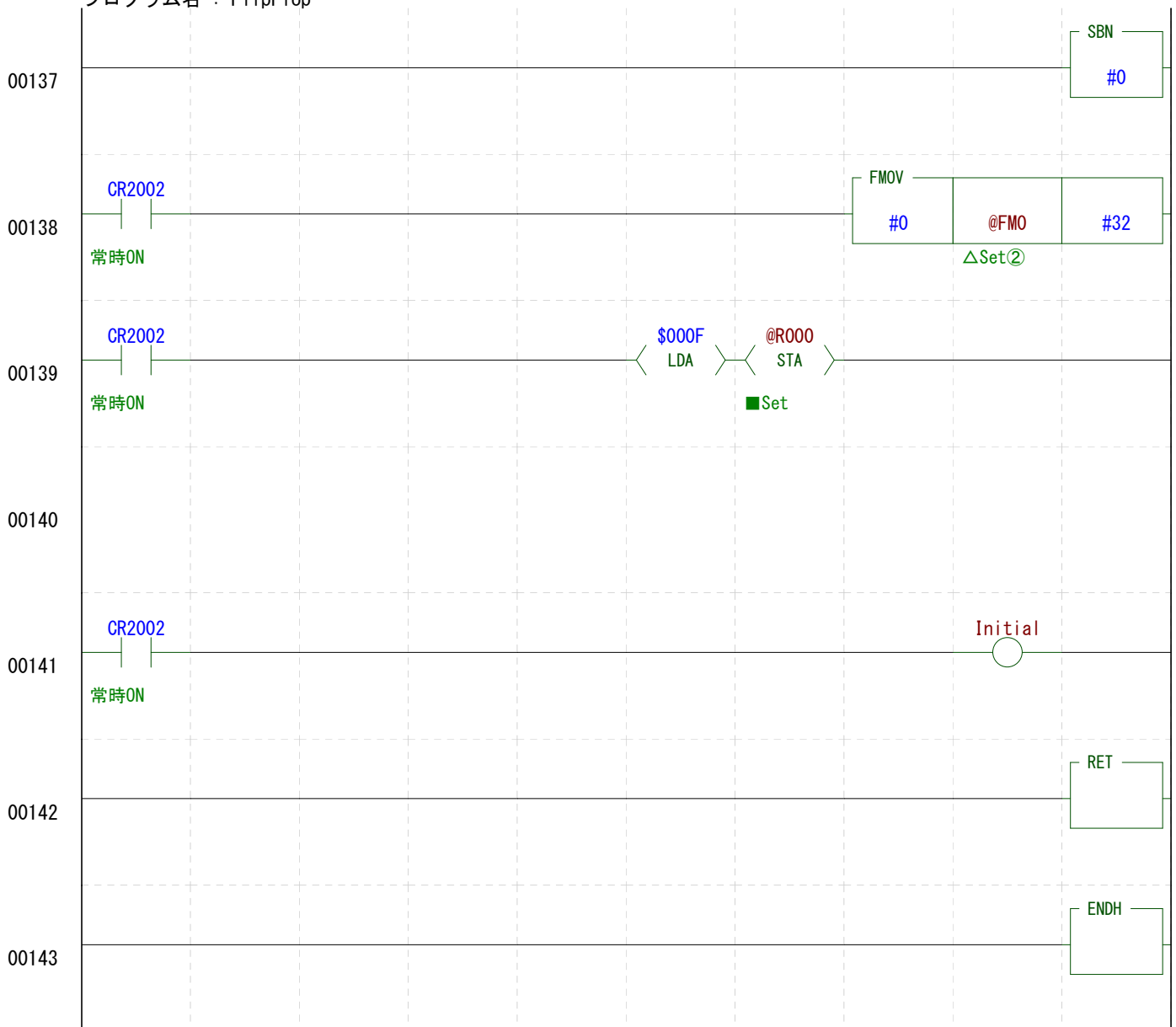
プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : FlipFlop

③ Triggerに微分命令使用  
 Xor 入力に 出力を フィードバック



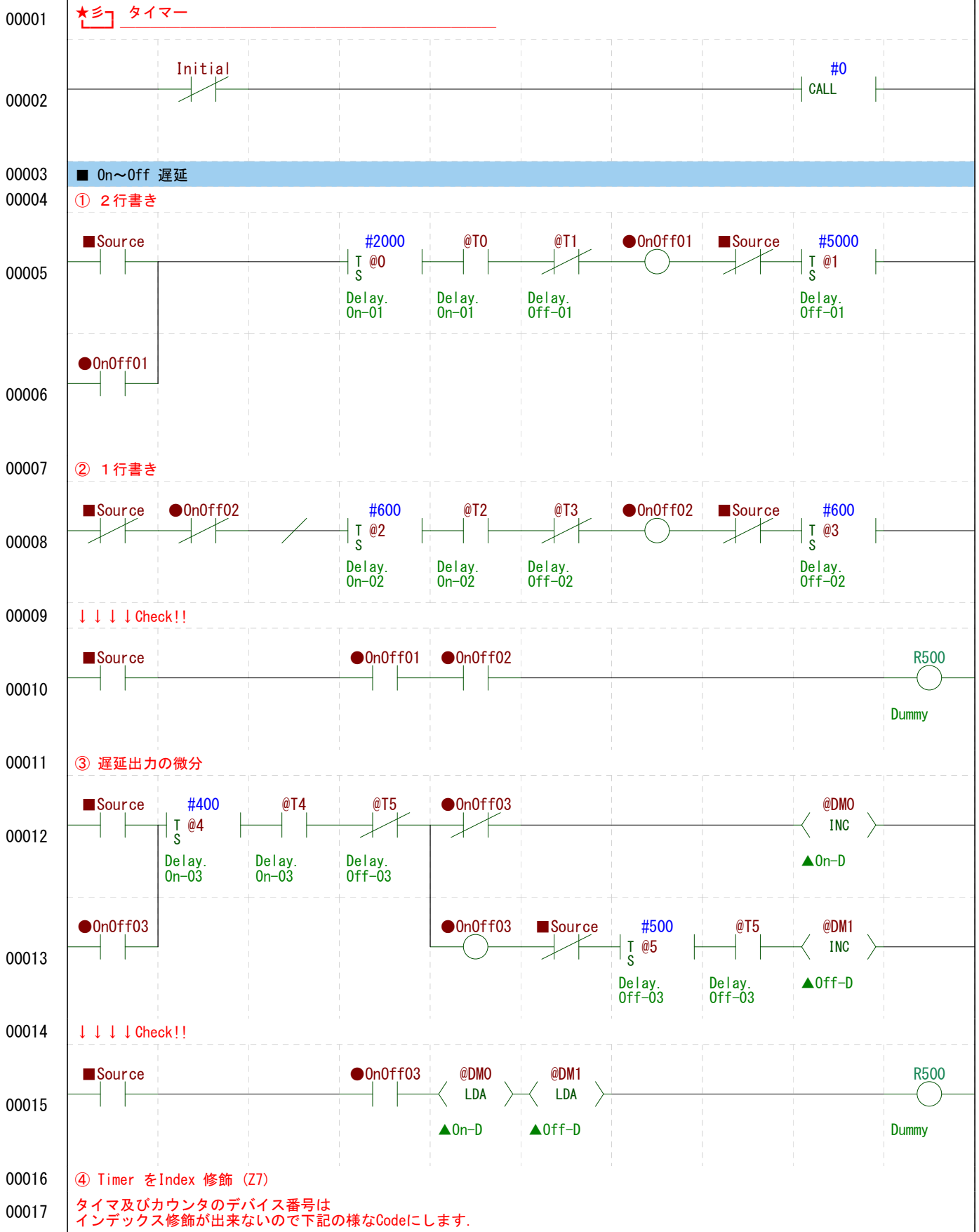
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : FlipFlop



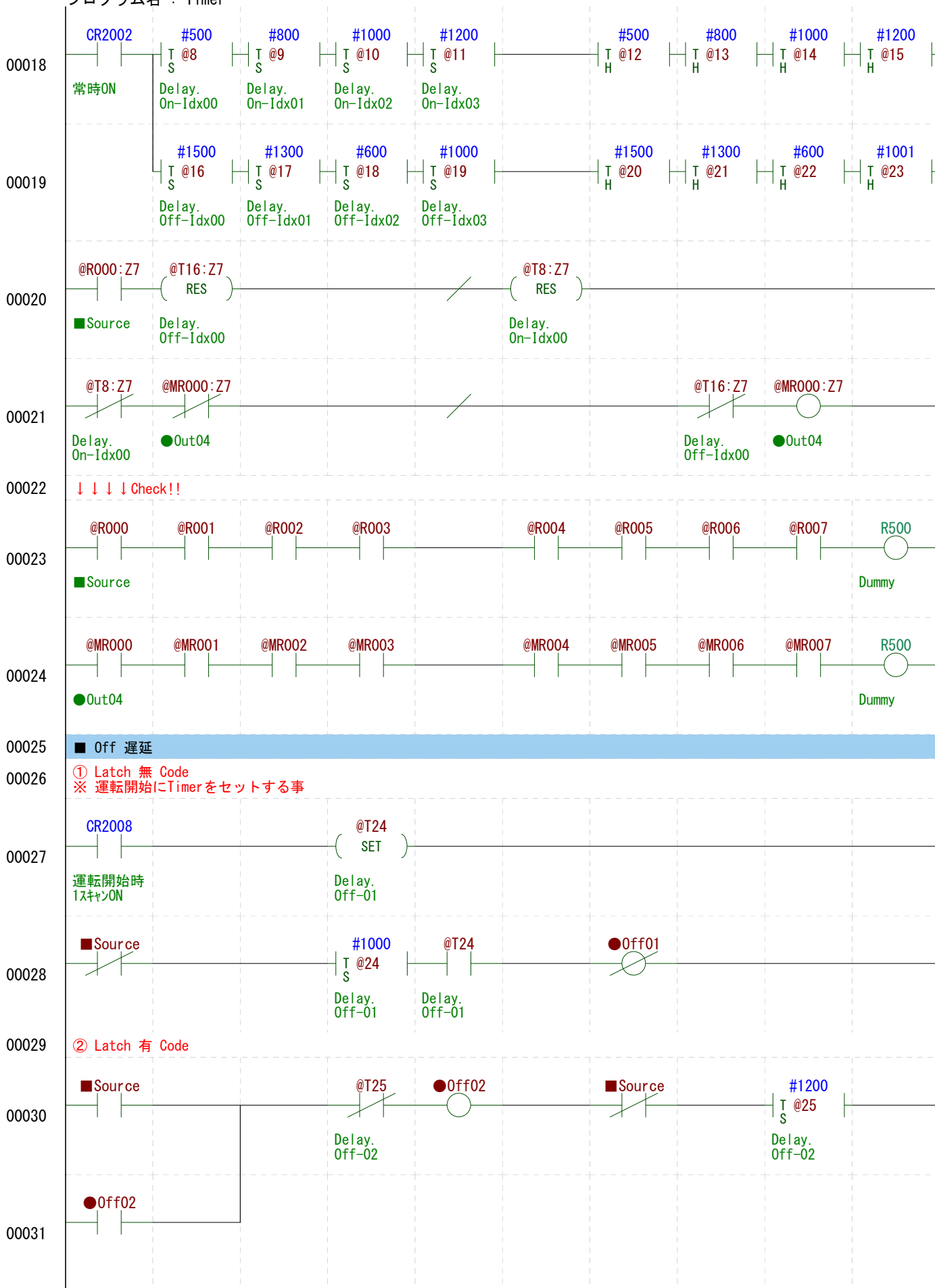
# 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Timer



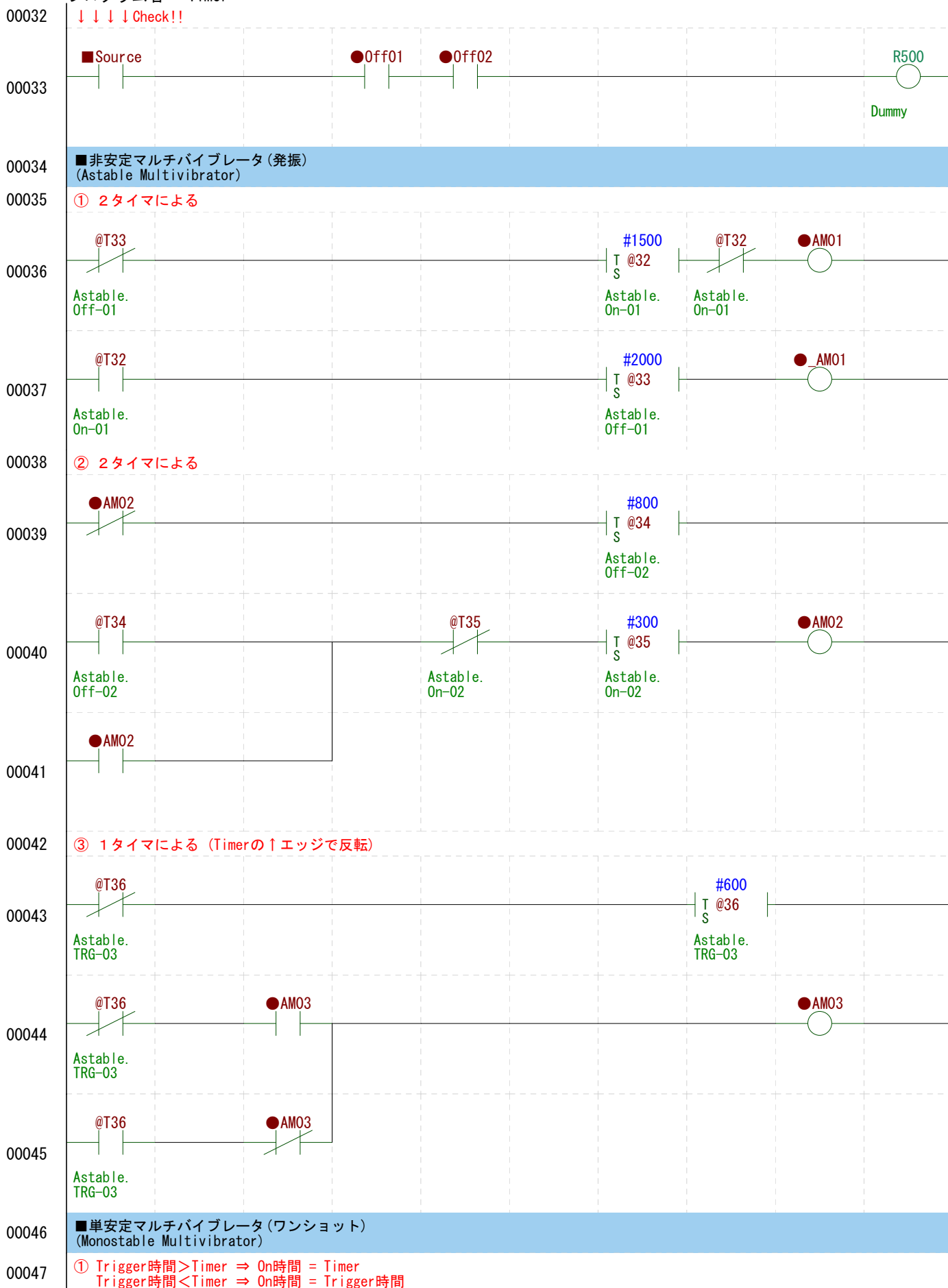
### 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_codel\_01  
 プログラム名 : Timer



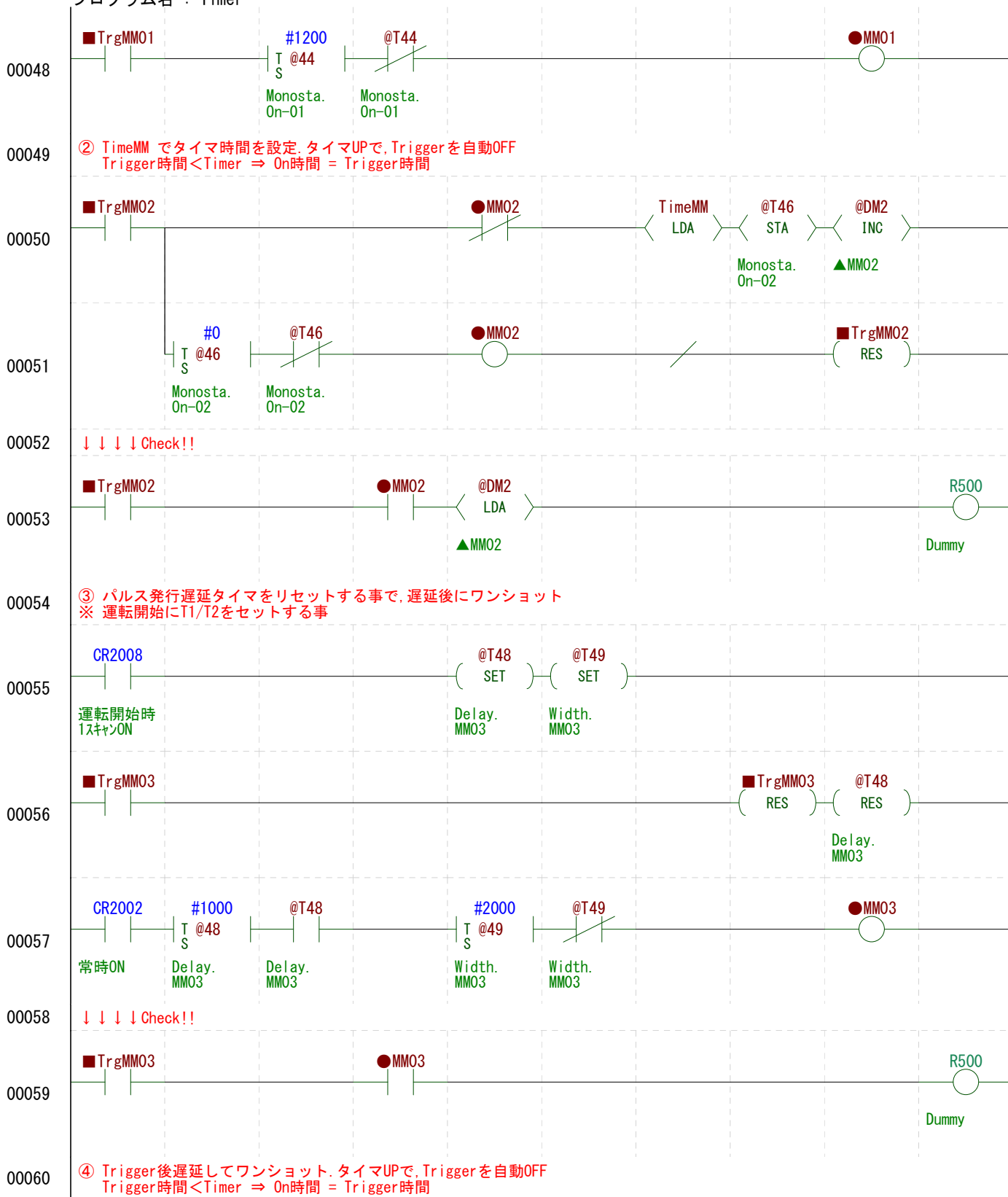
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Timer



【ラダー図】

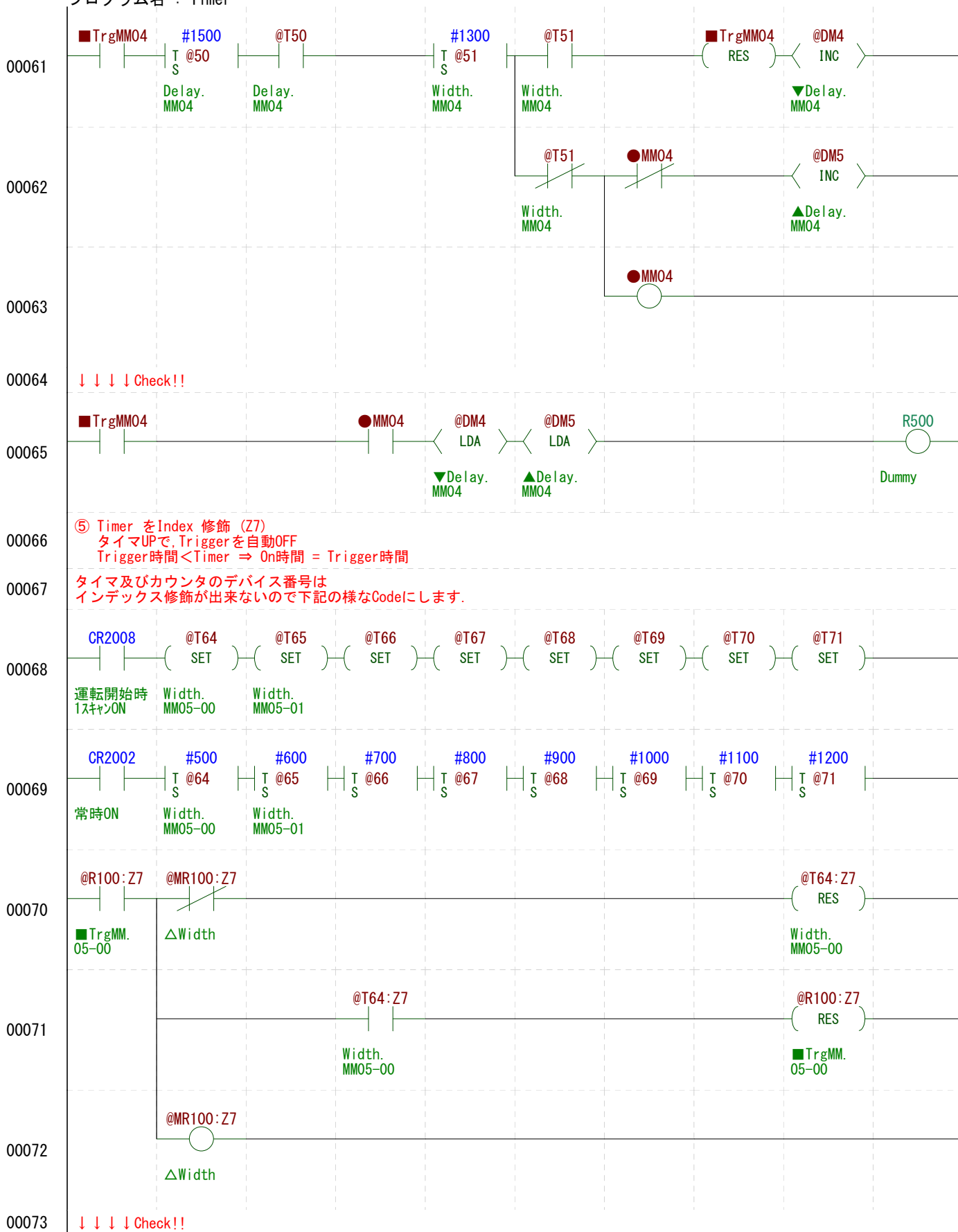
プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Timer





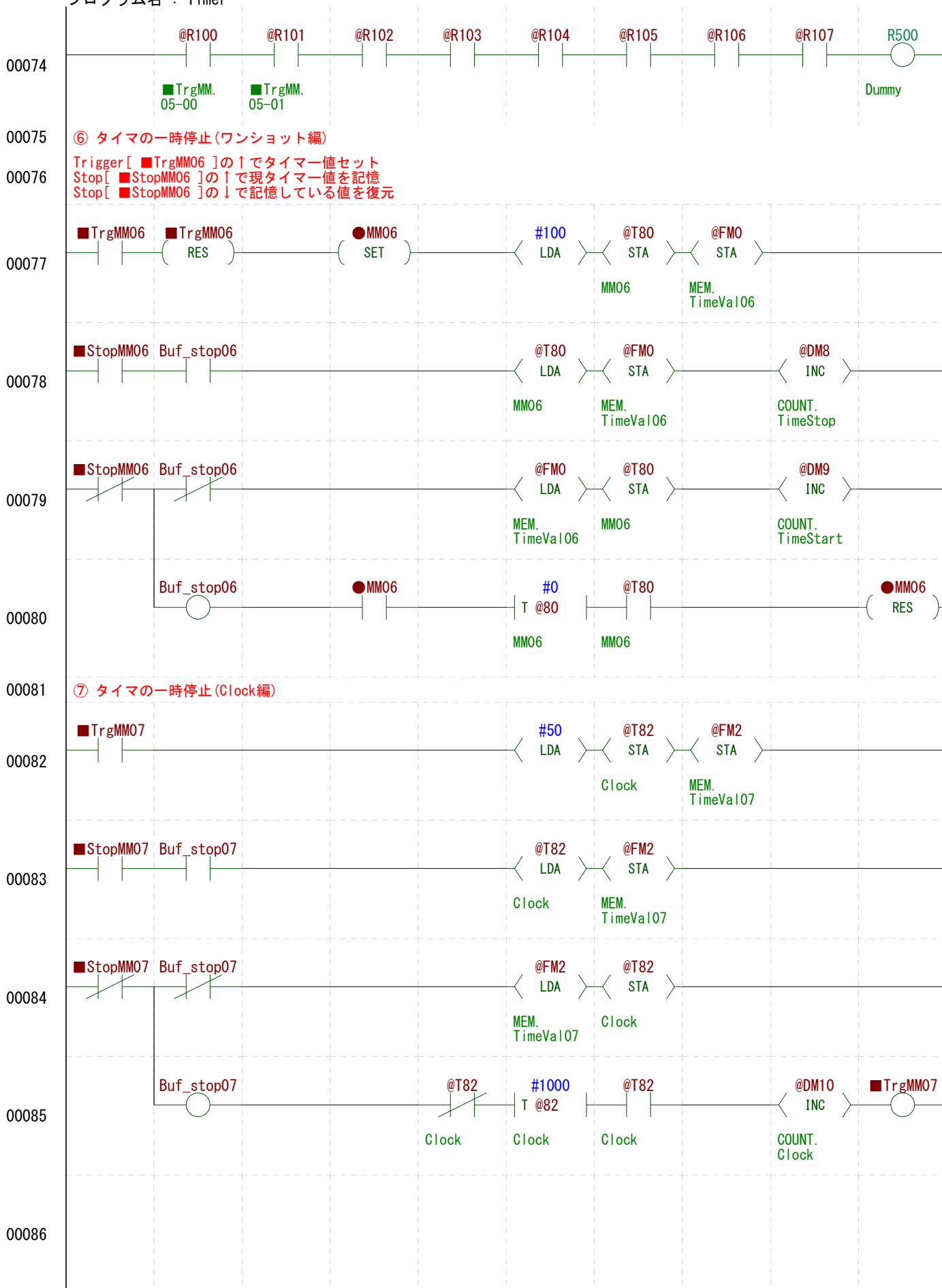
【ラダー図】

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



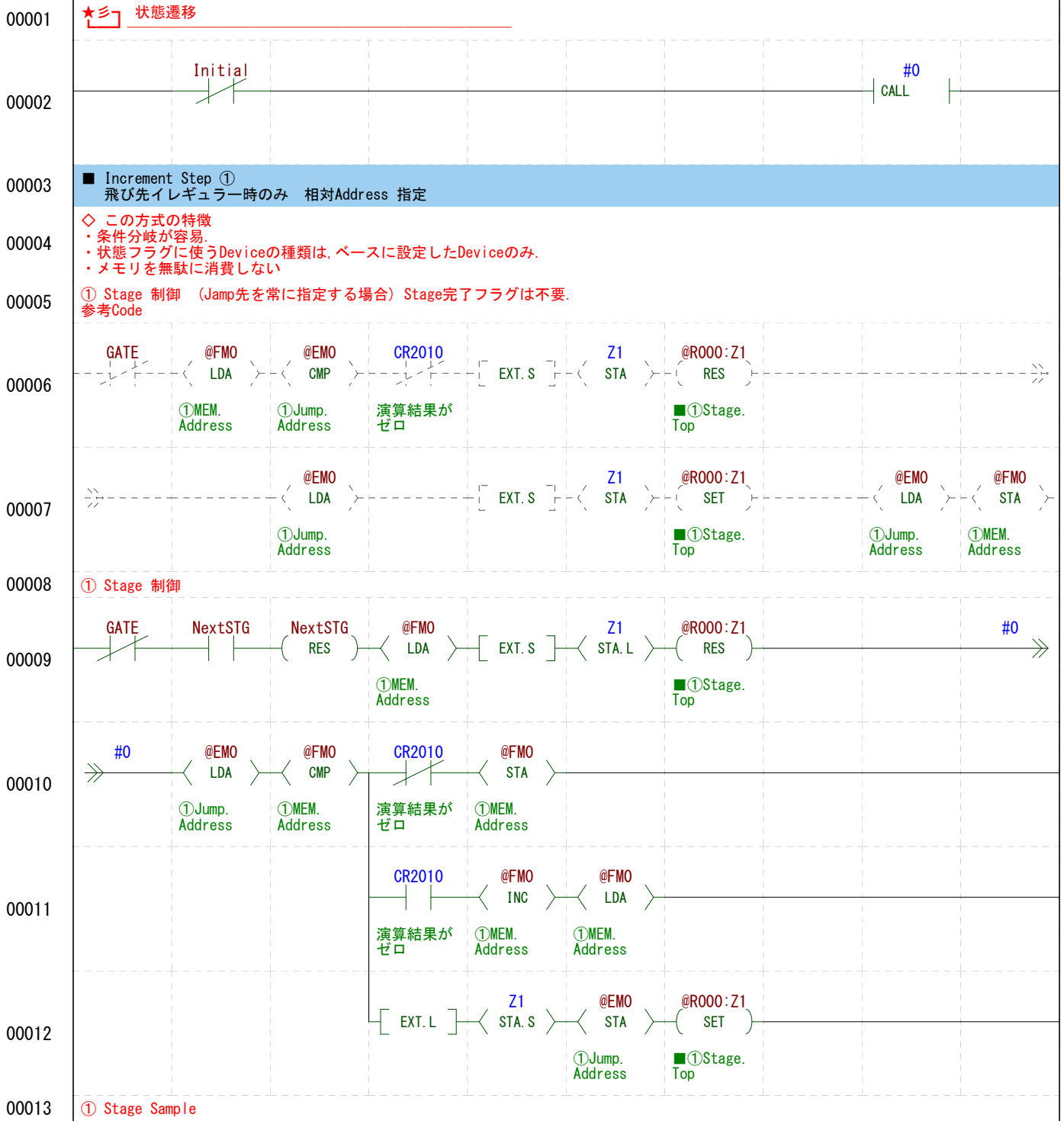
# 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
プログラム名 : Timer



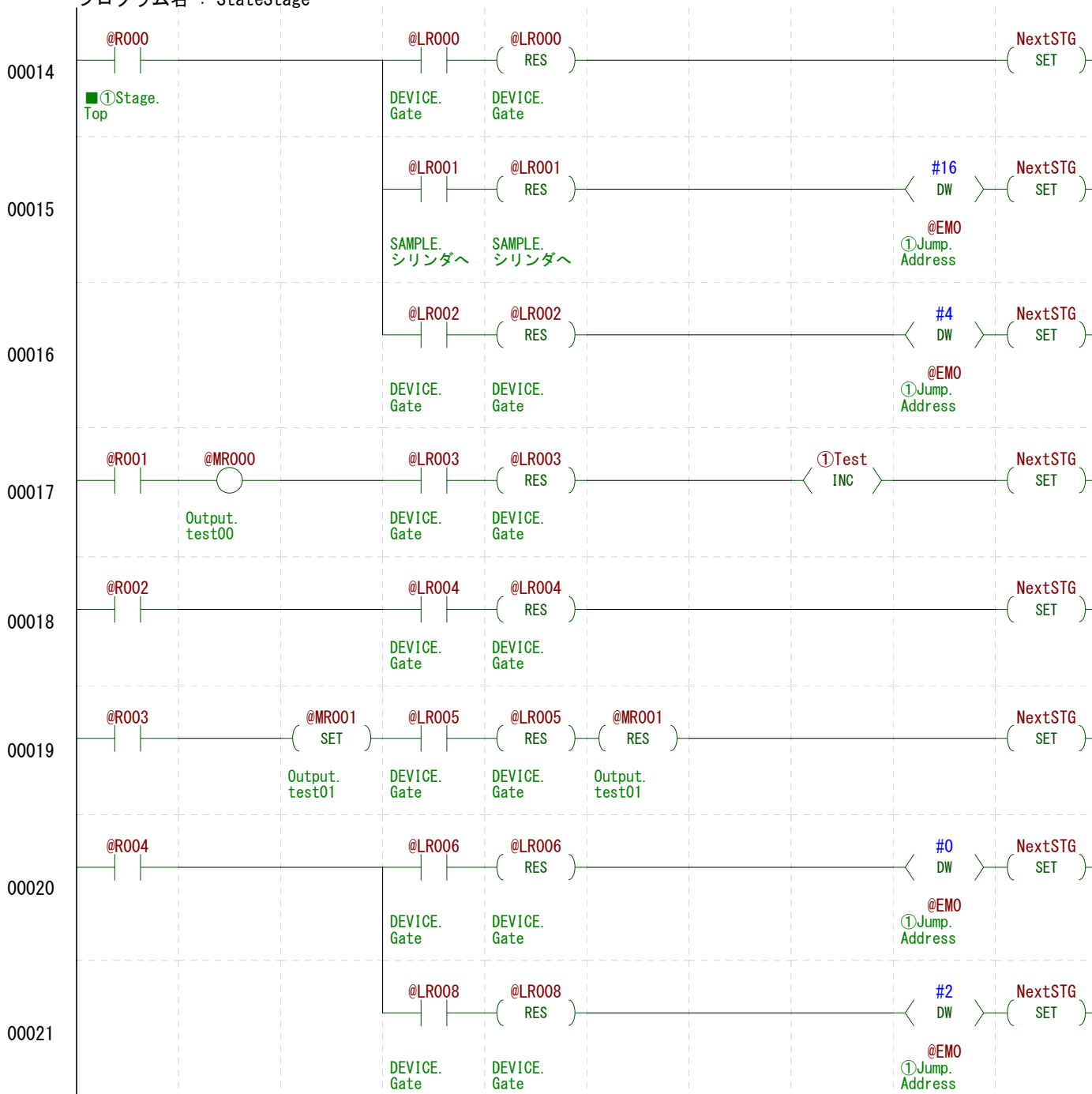
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : StateStage



### 【ラダー図】

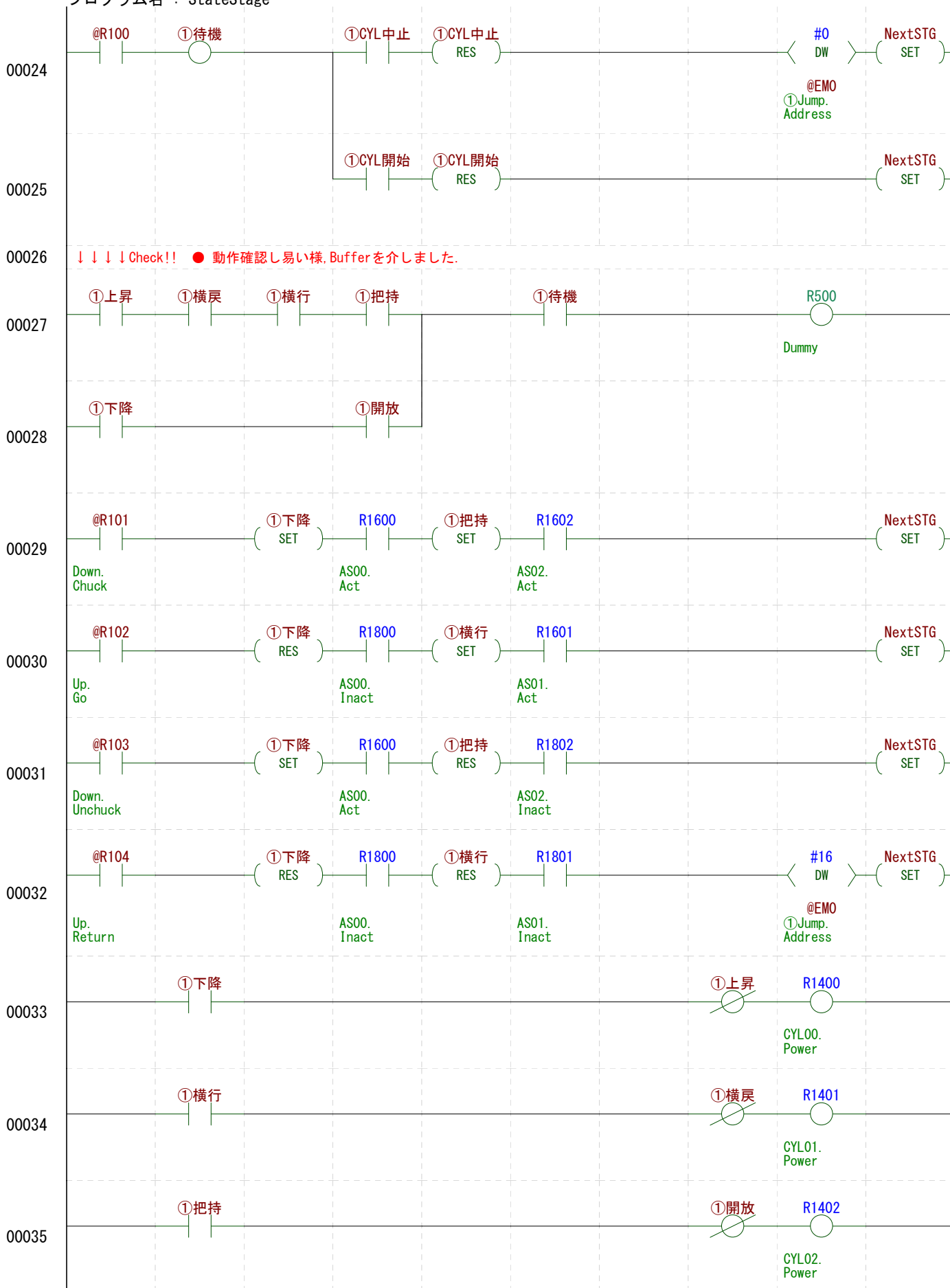
プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : StateStage



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

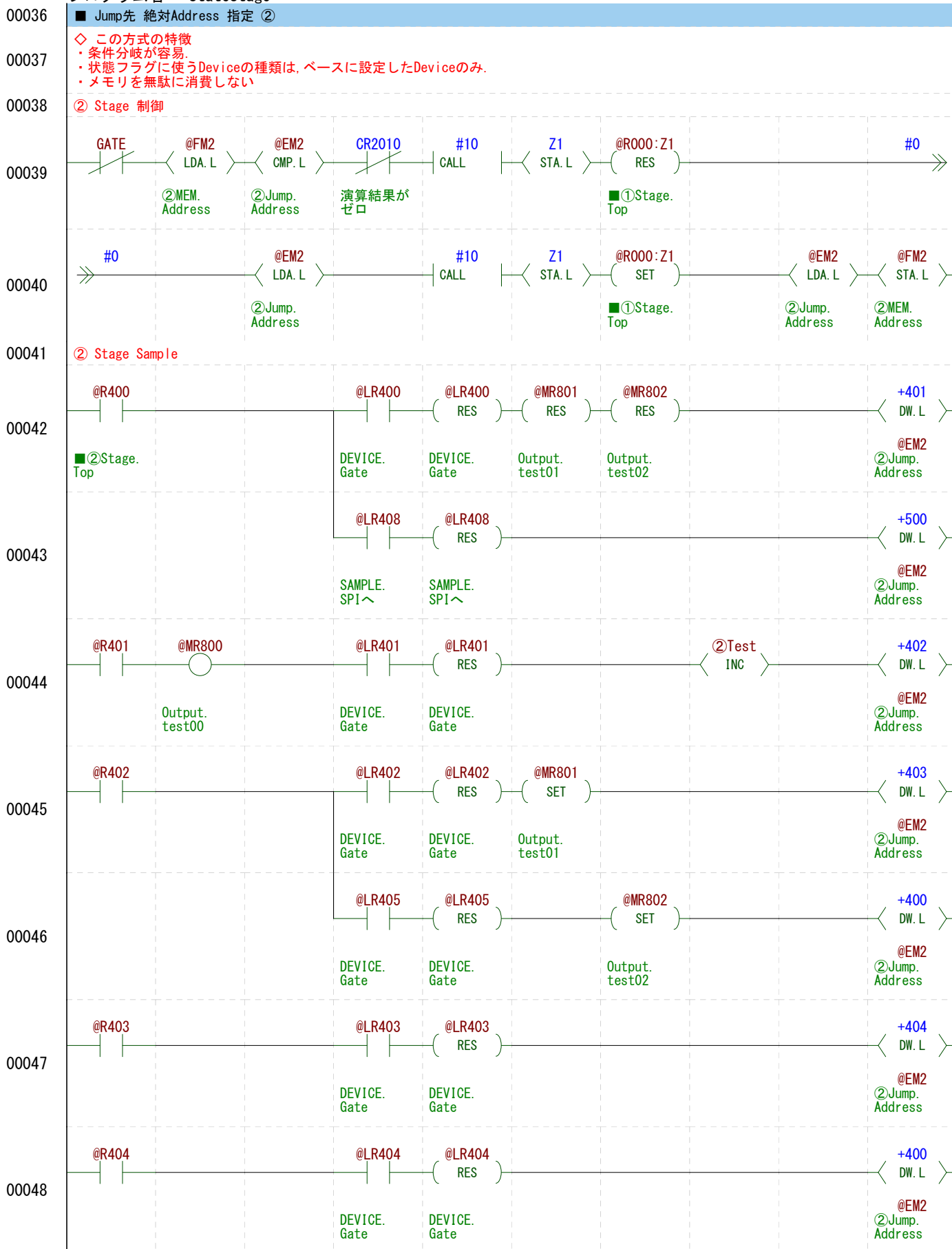
### 【ラダー図】

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】

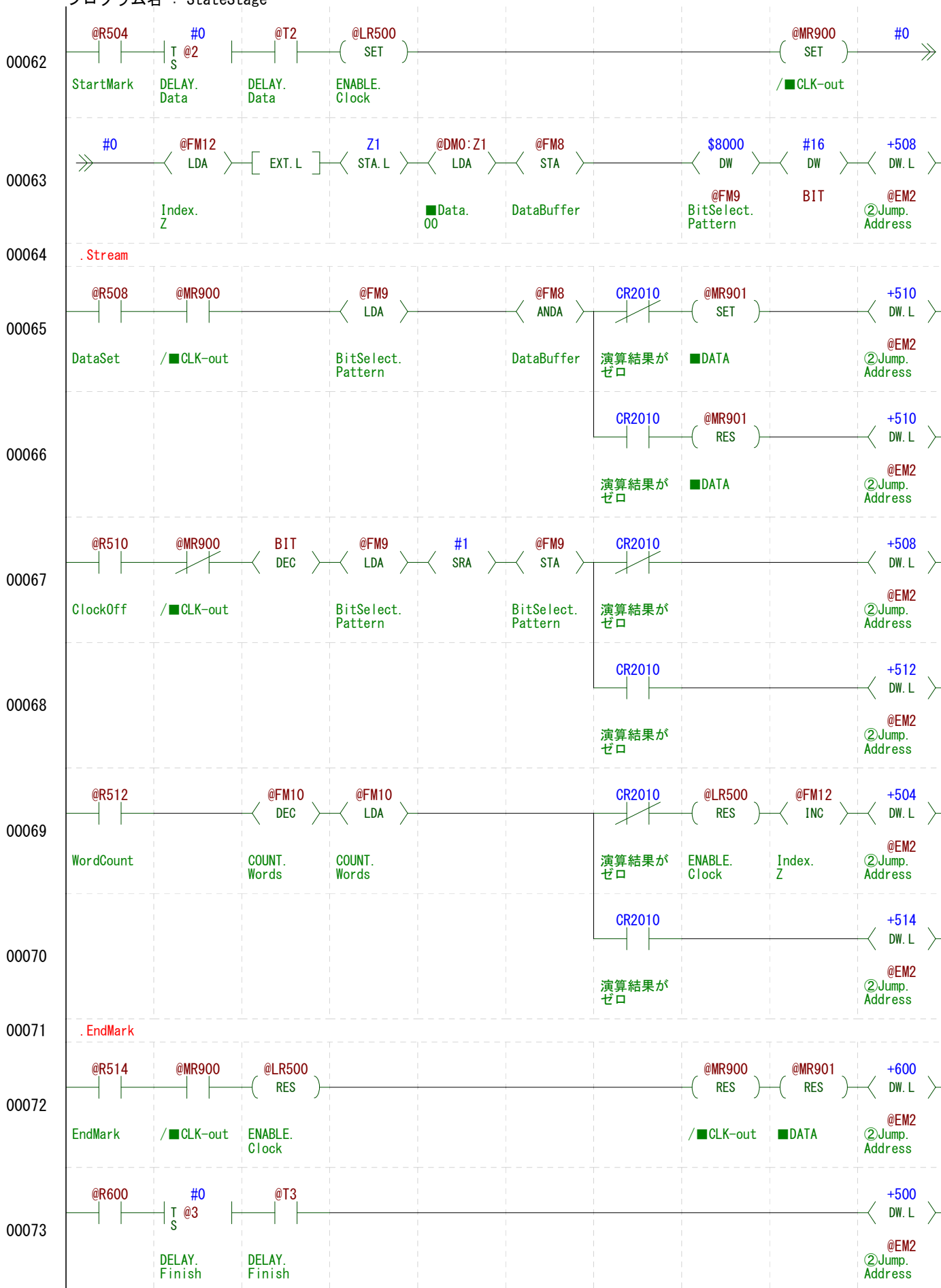
プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : StateStage





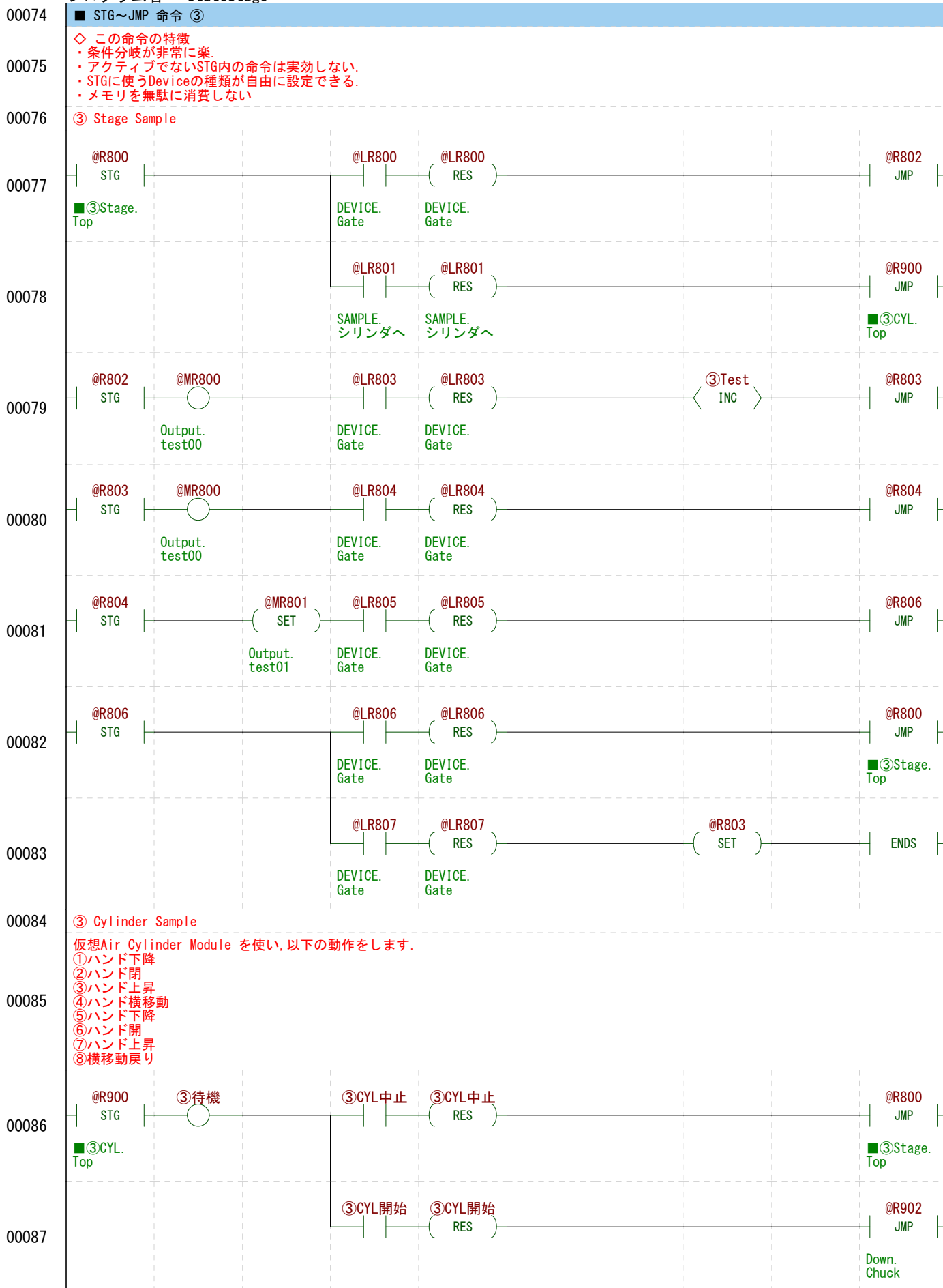
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_codel\_01  
 プログラム名 : StateStage



### 【ラダー図】

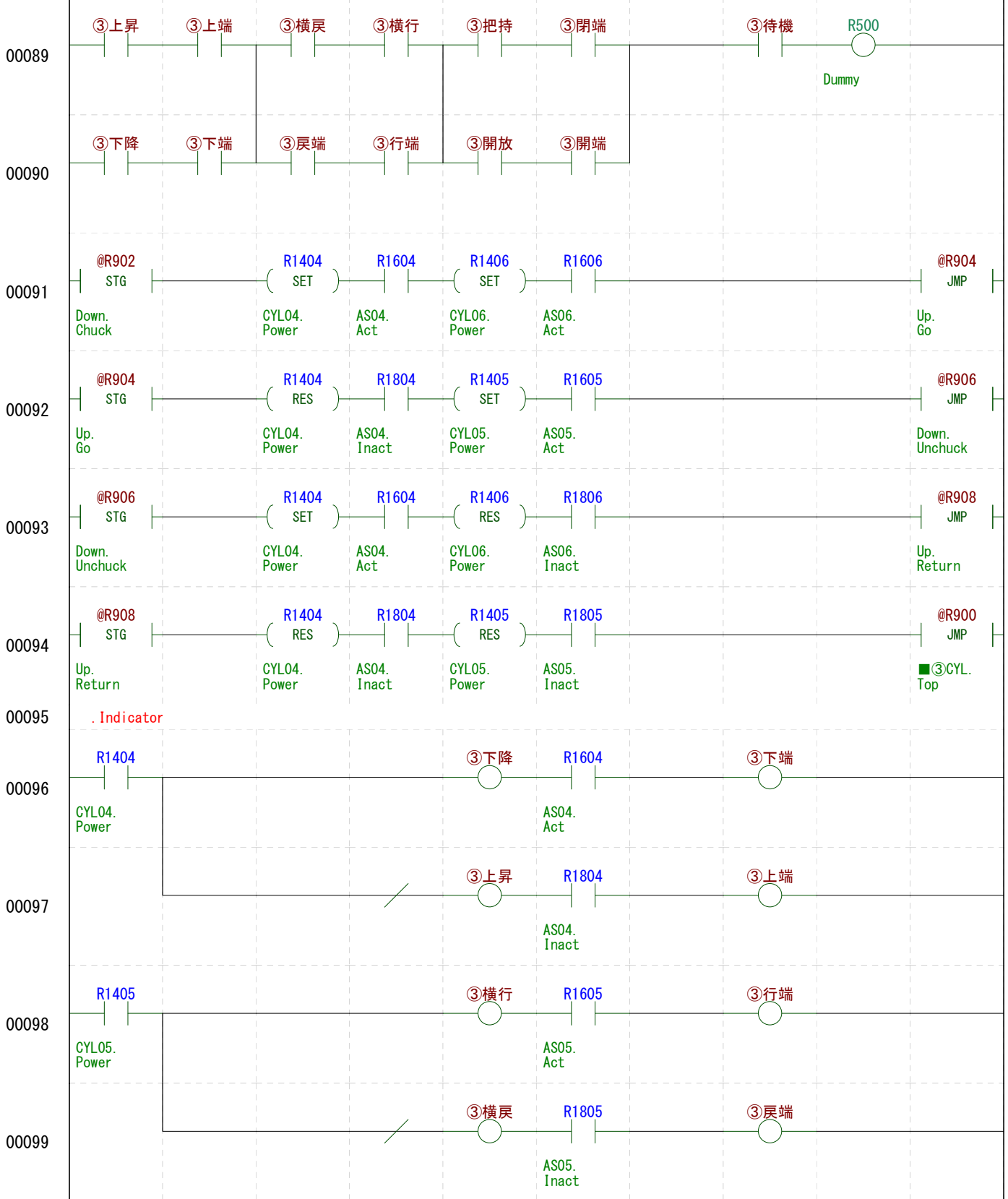
プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : StateStage



【ラダー図】

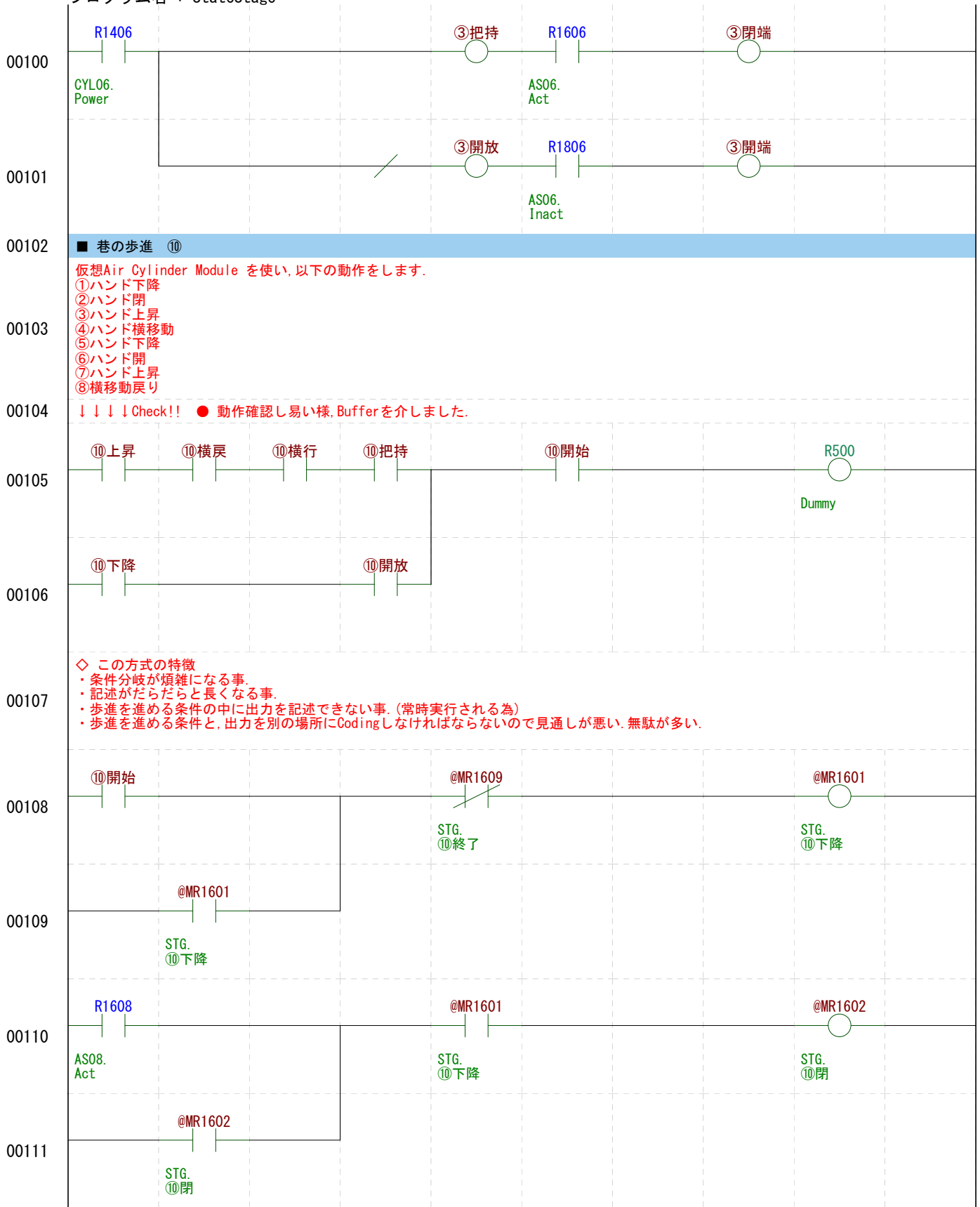
プロジェクト名 : plc\_public\_codel\_01  
 プログラム名 : StateStage

00088 ↓↓↓Check!! ● 動作確認し易い様, Indicatorを付けました.



# 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : StateStage



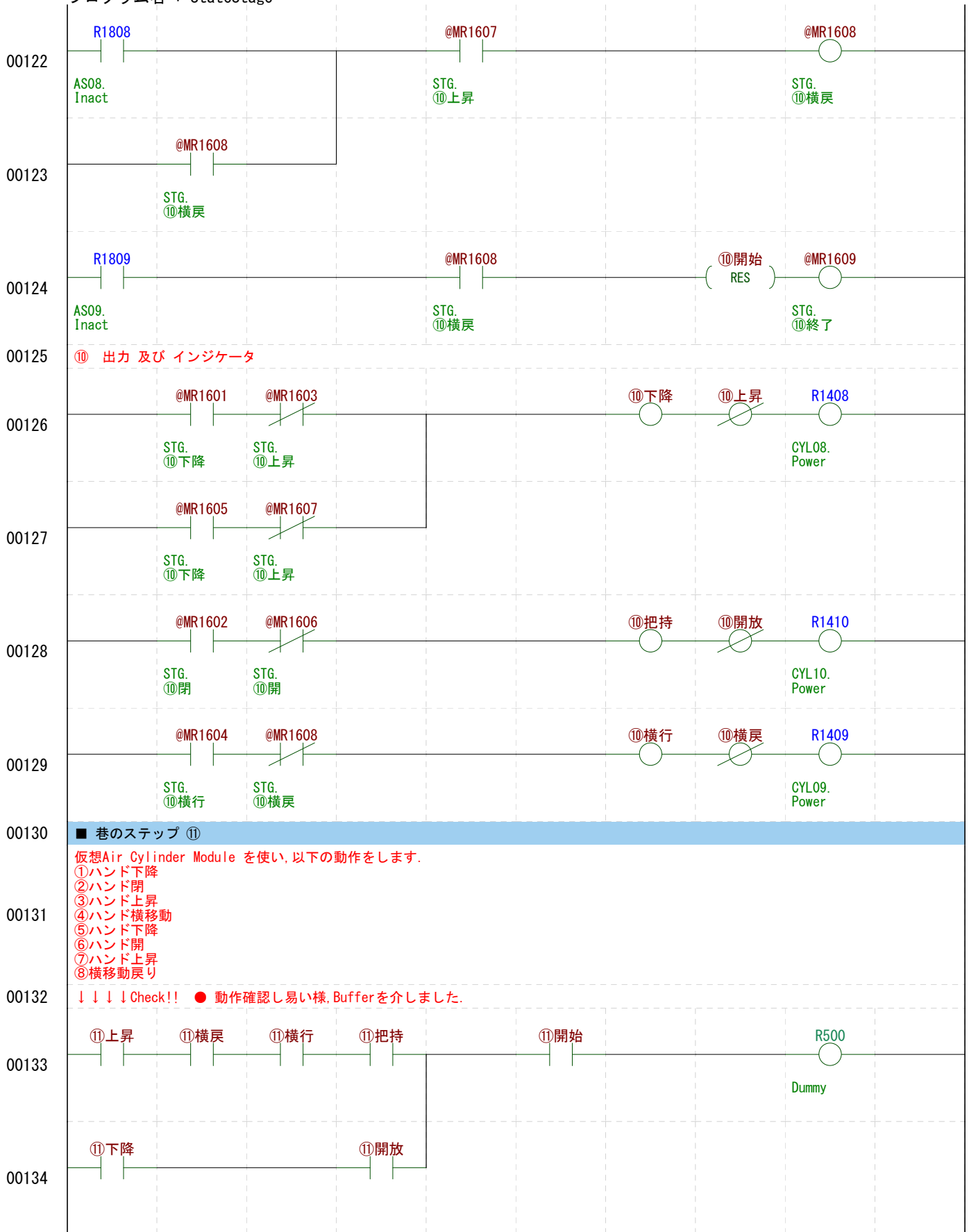
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : StateStage



【ラダー図】

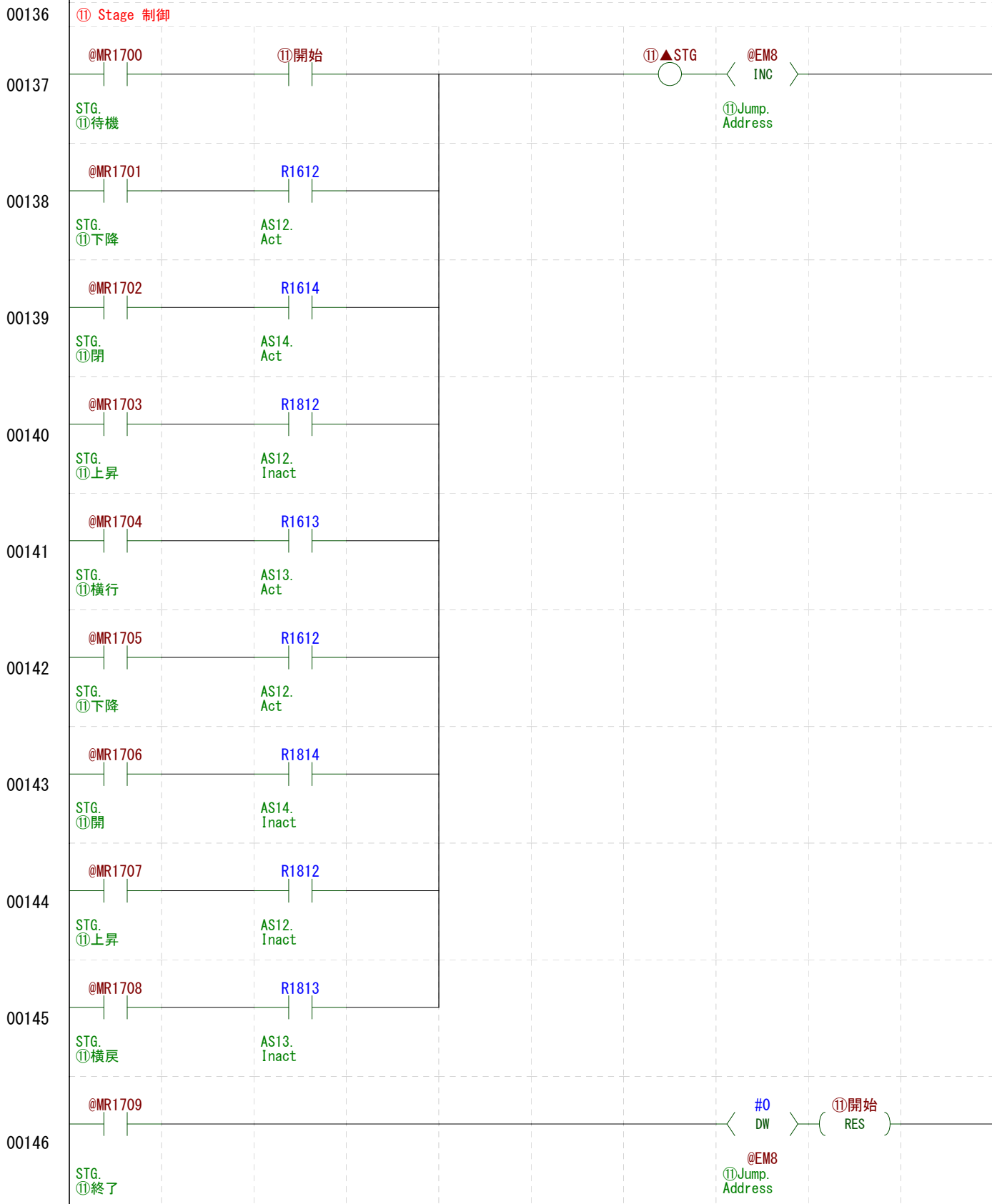
プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : StateStage



# 【ラダー図】

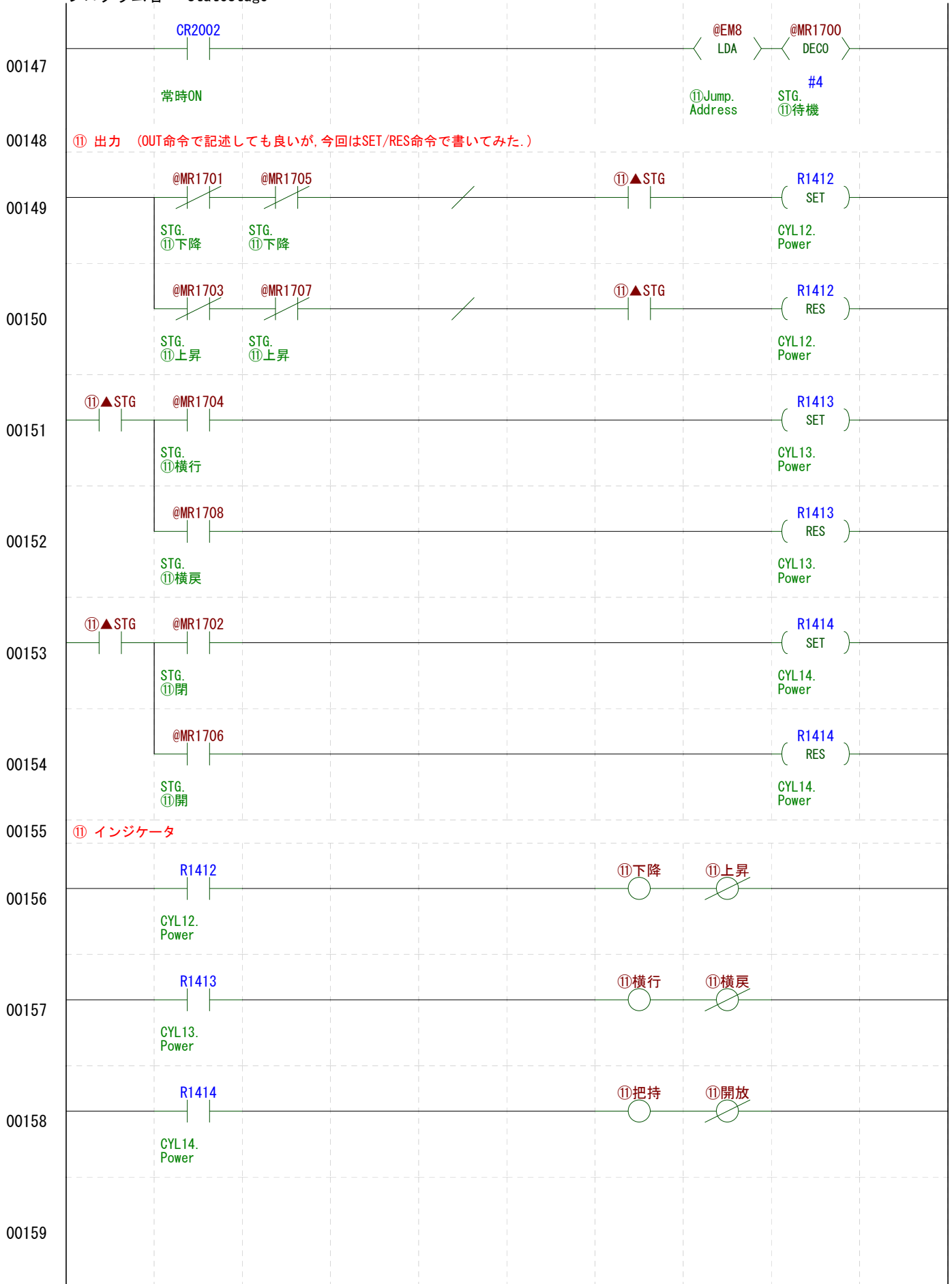
プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : StateStage

- ◇ 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】

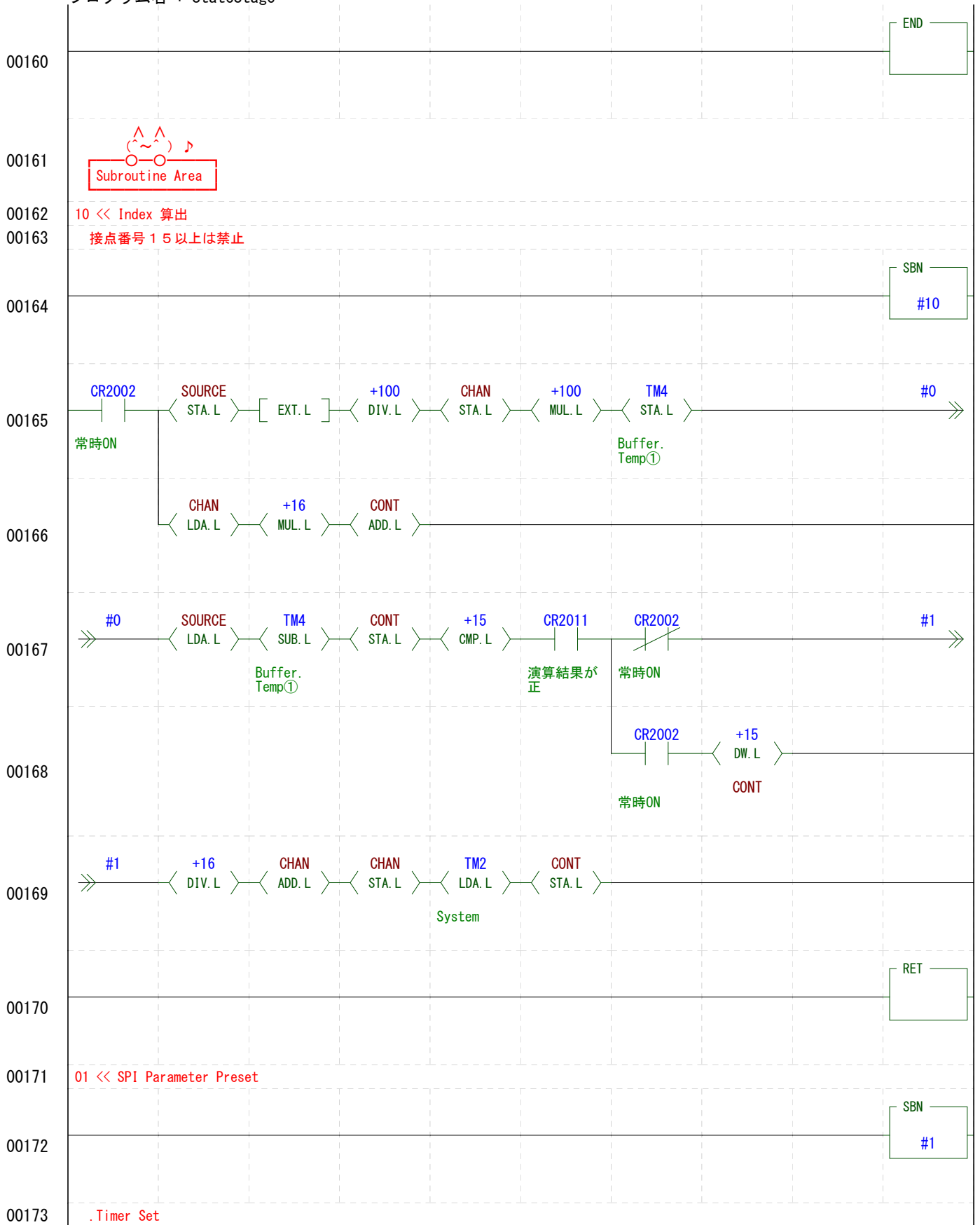
プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : StateStage





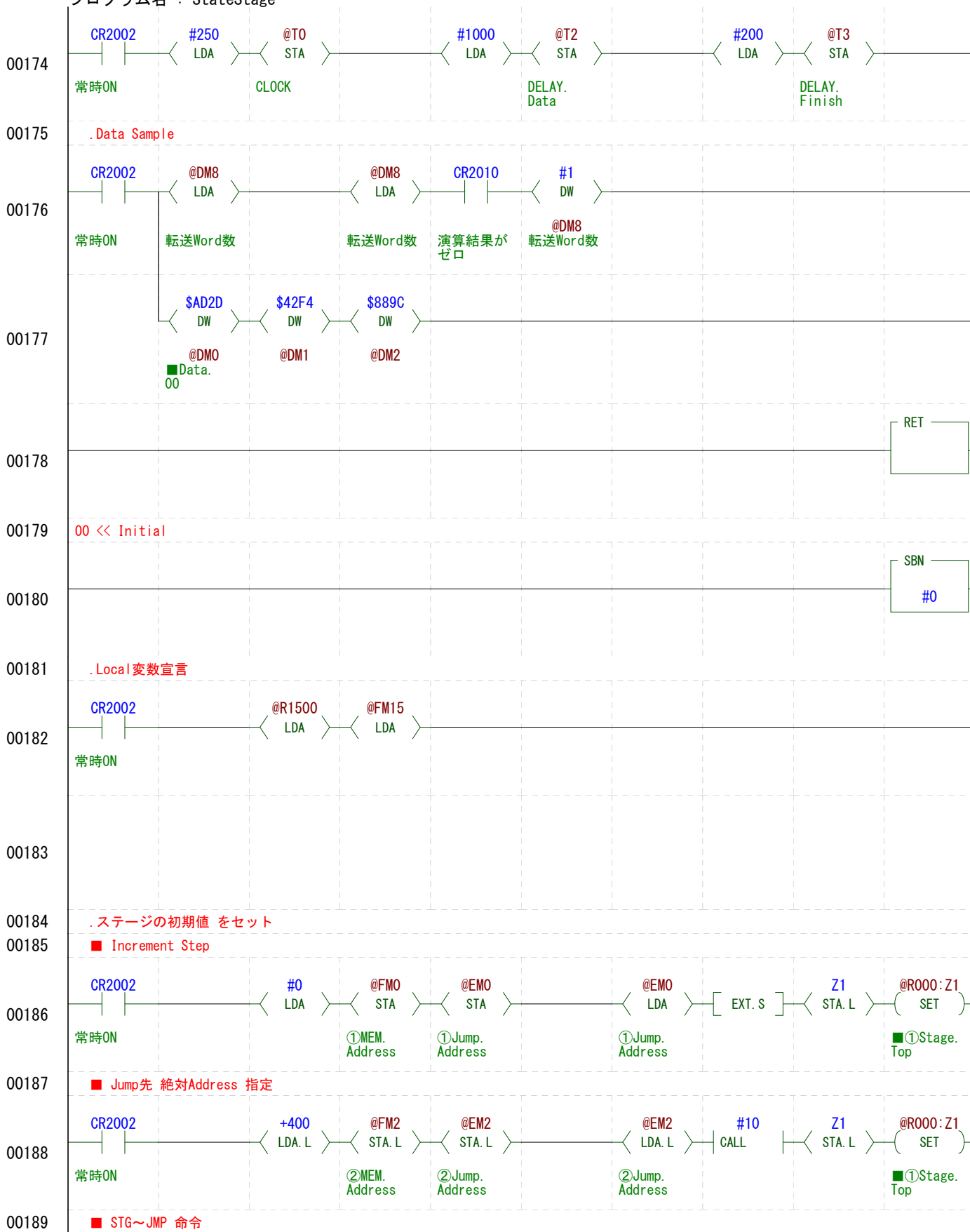
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : StateStage



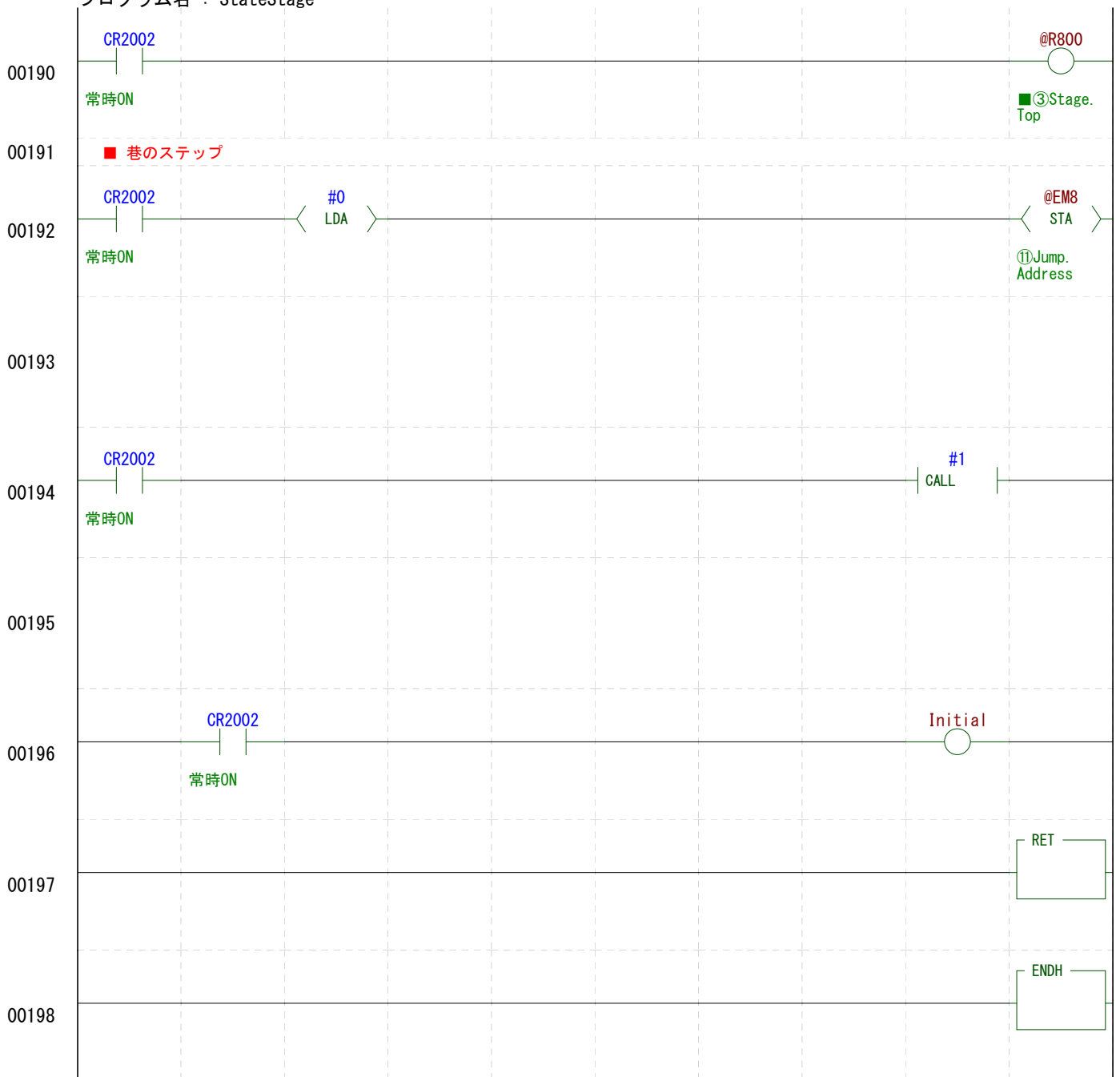
### 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : StateStage



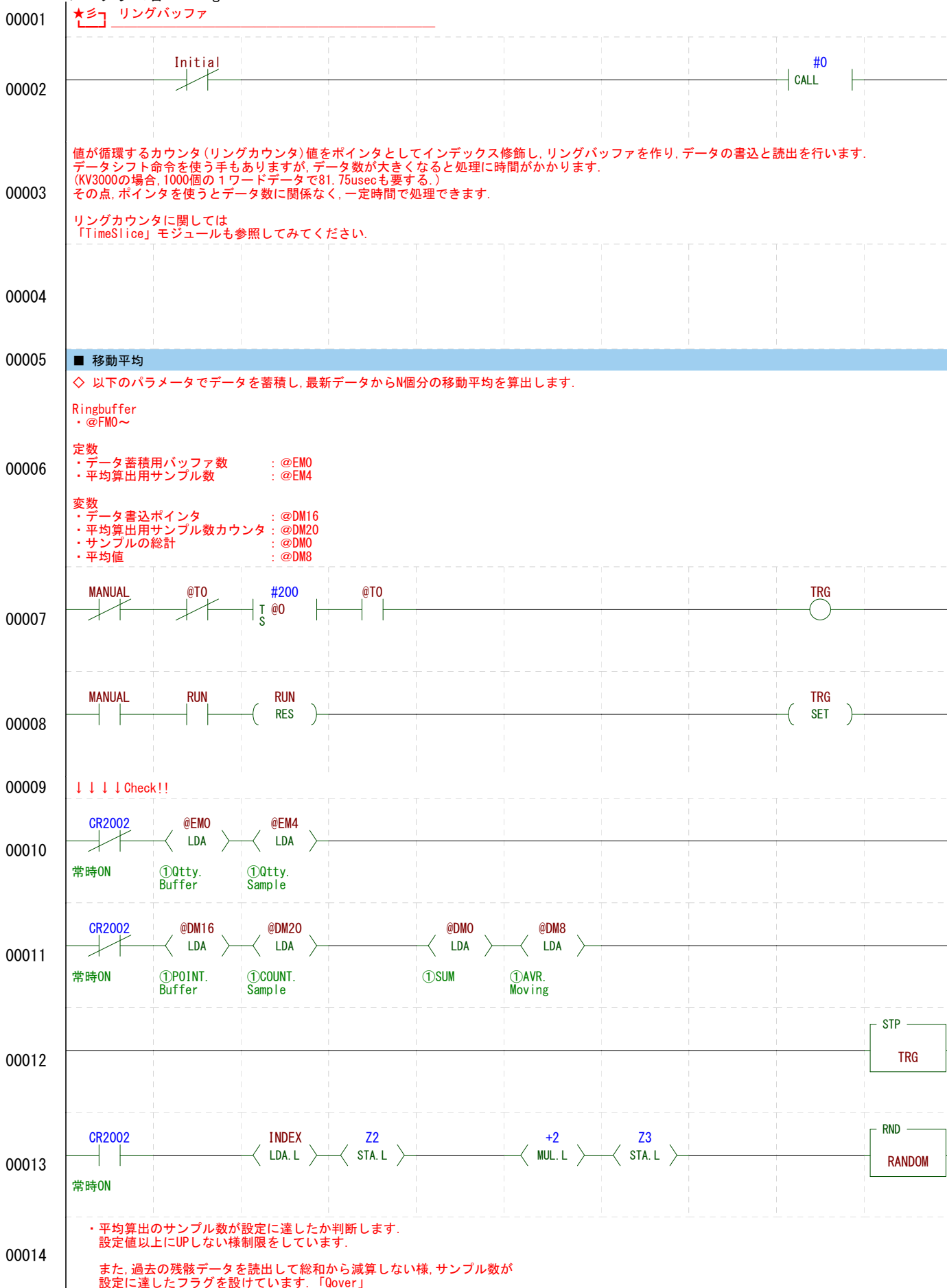
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : StateStage



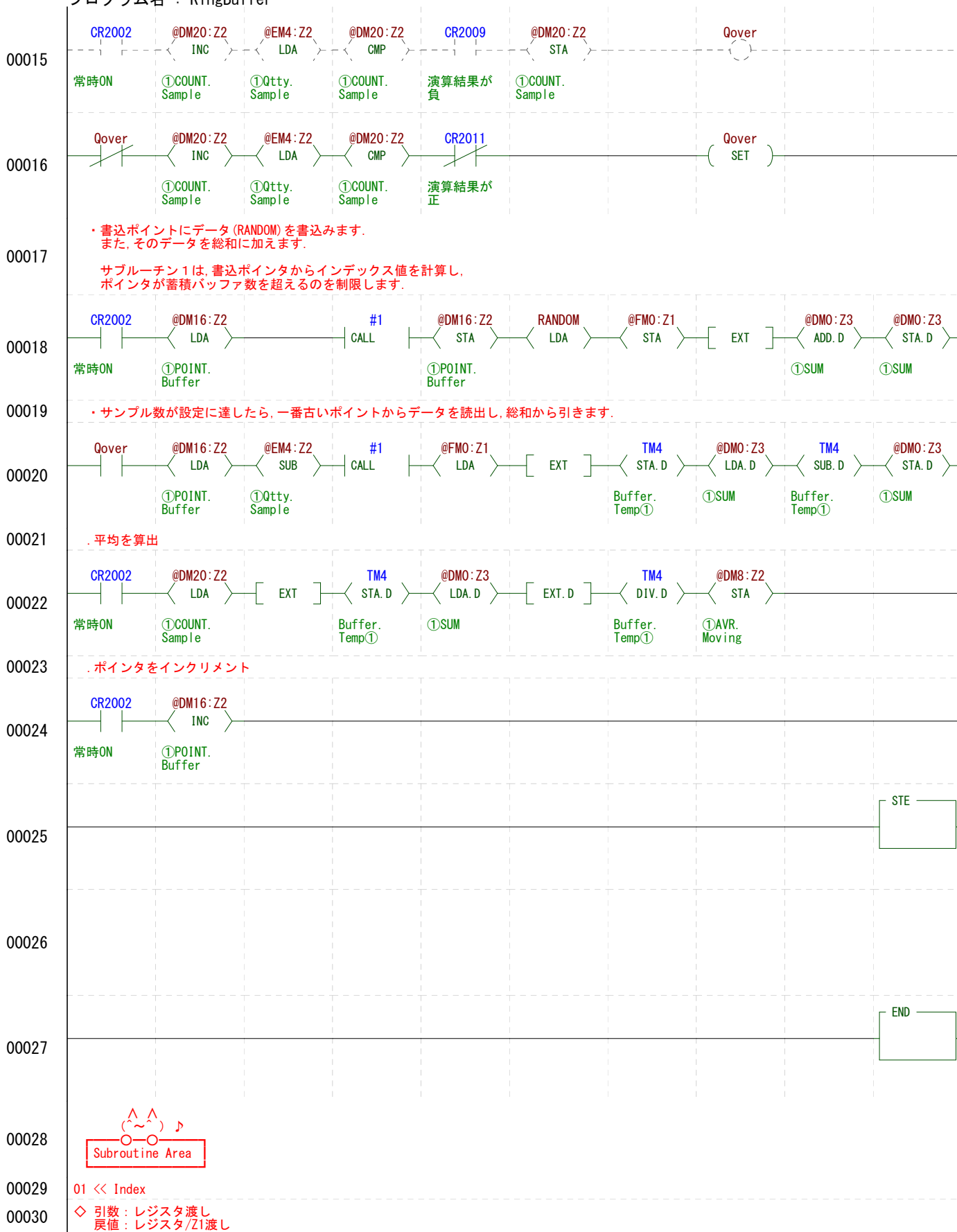
# 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : RingBuffer



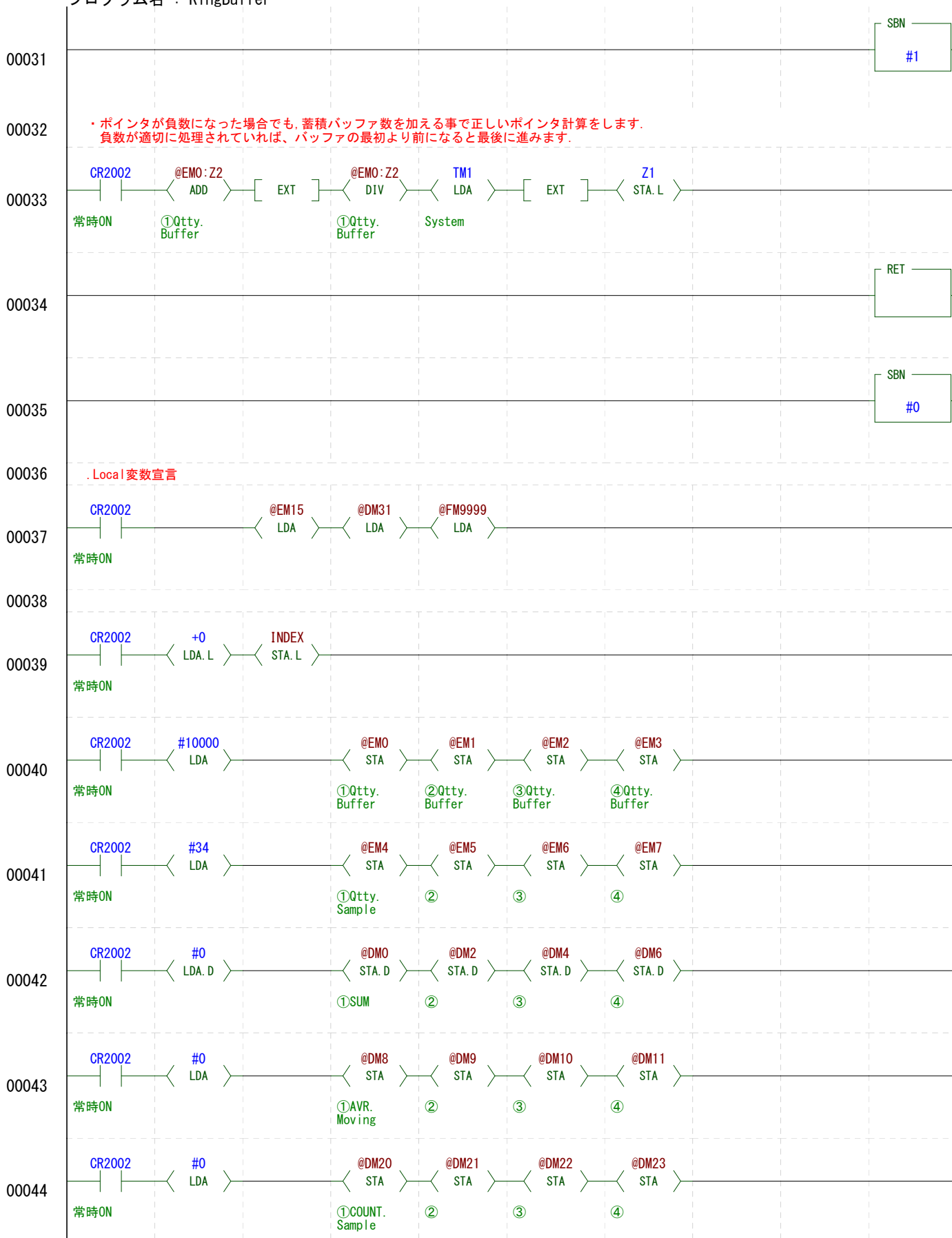
# 【ラダー図】

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



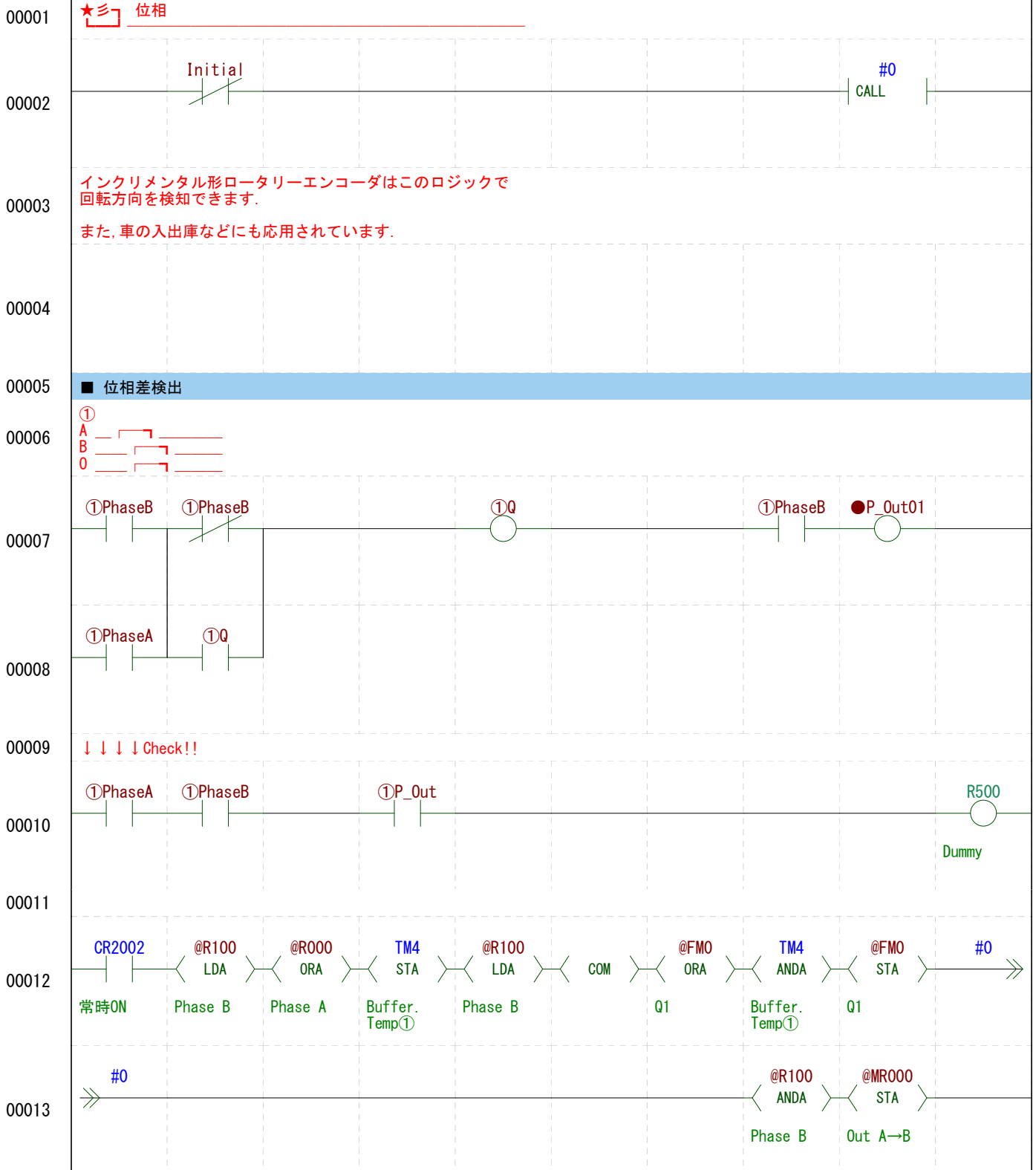
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : RingBuffer



【ラダー図】

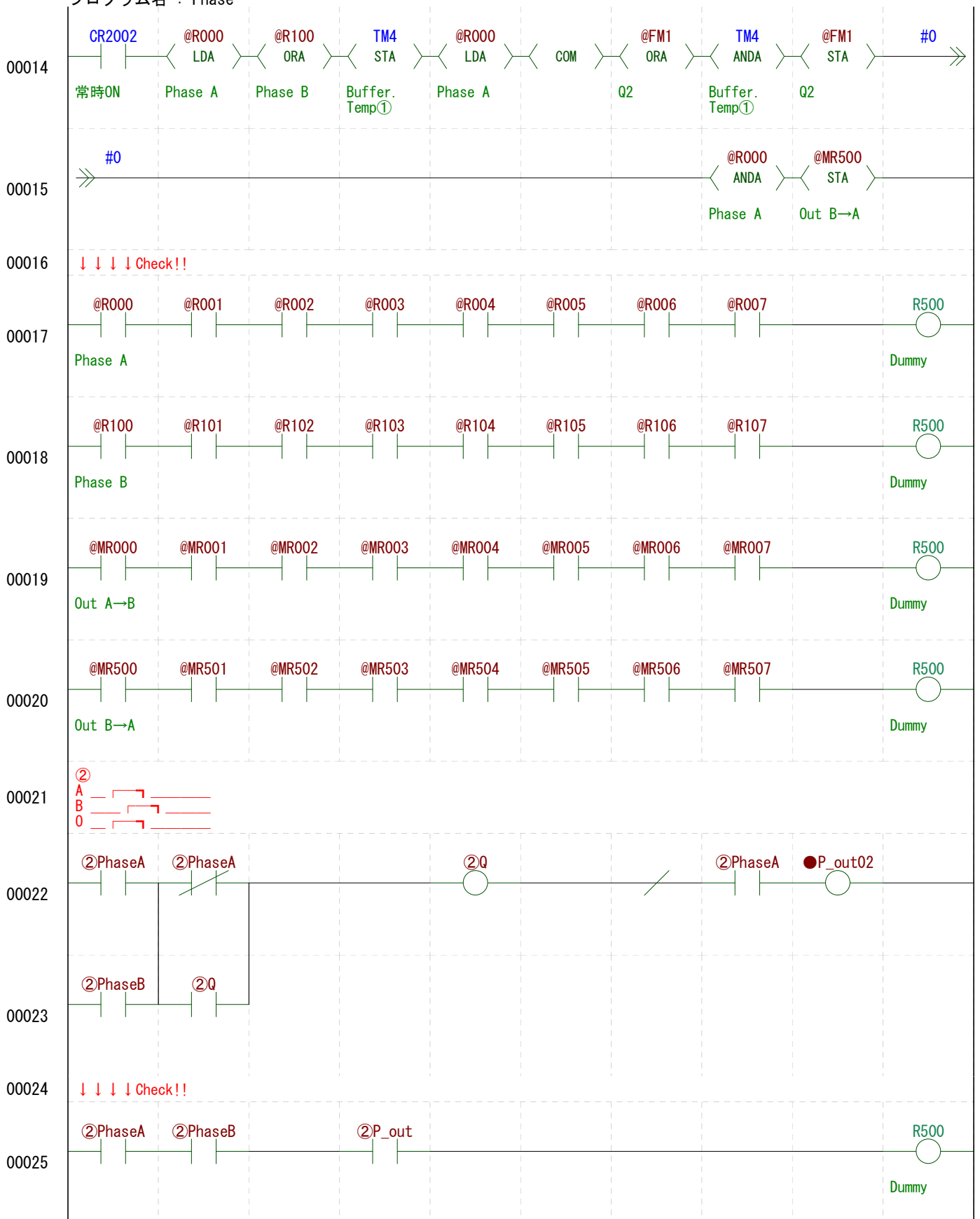
プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Phase





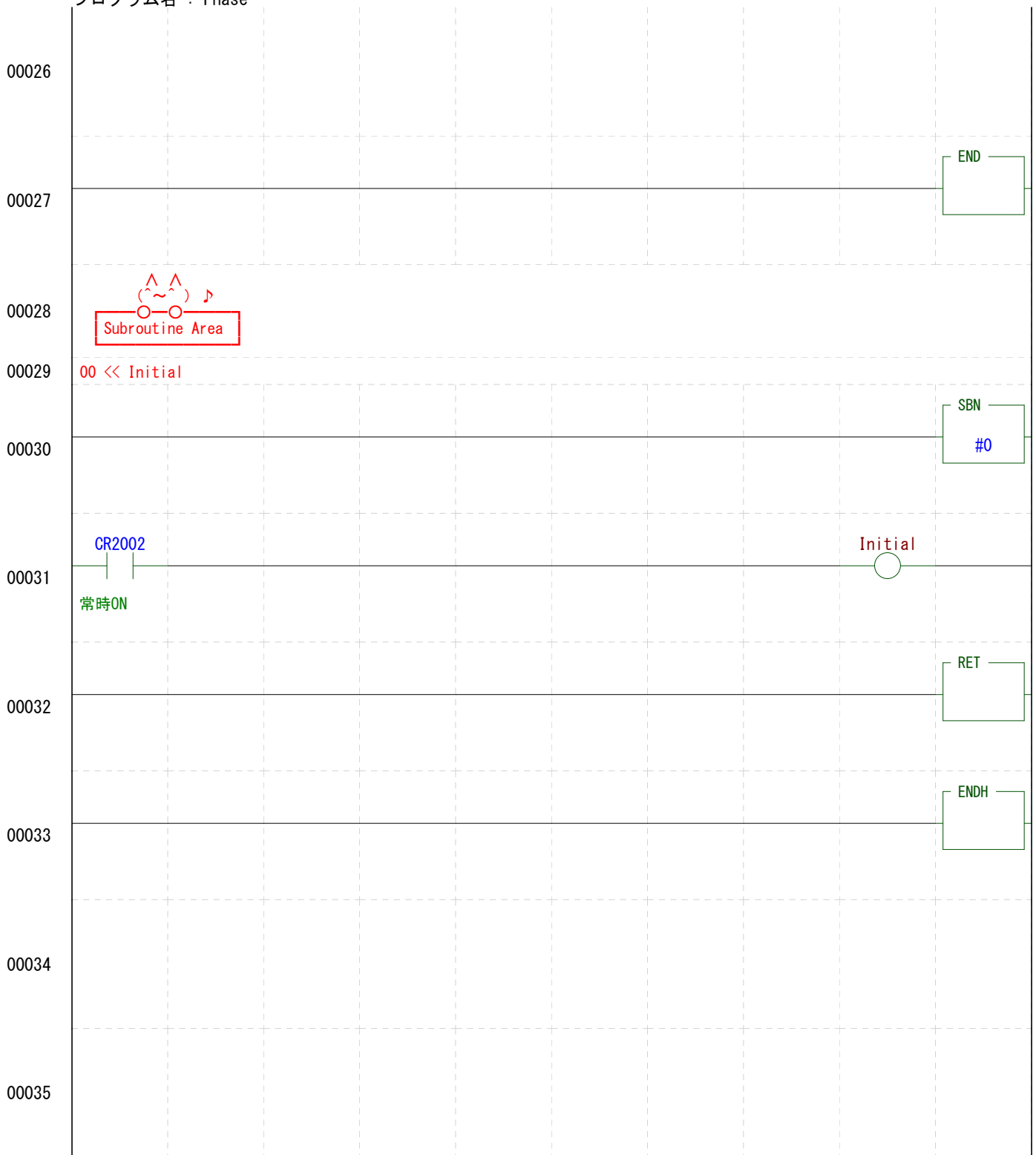
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Phase



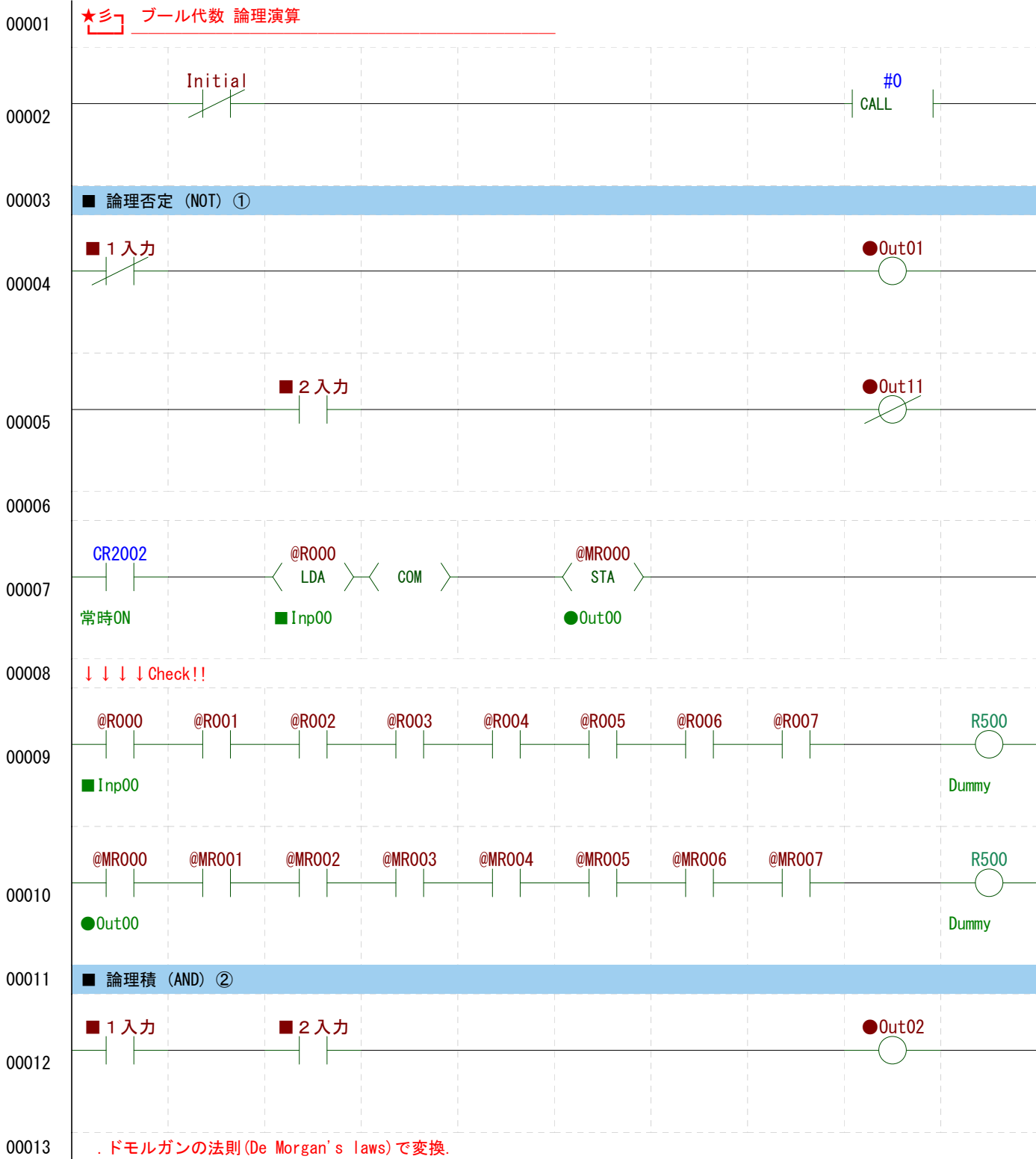
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Phase



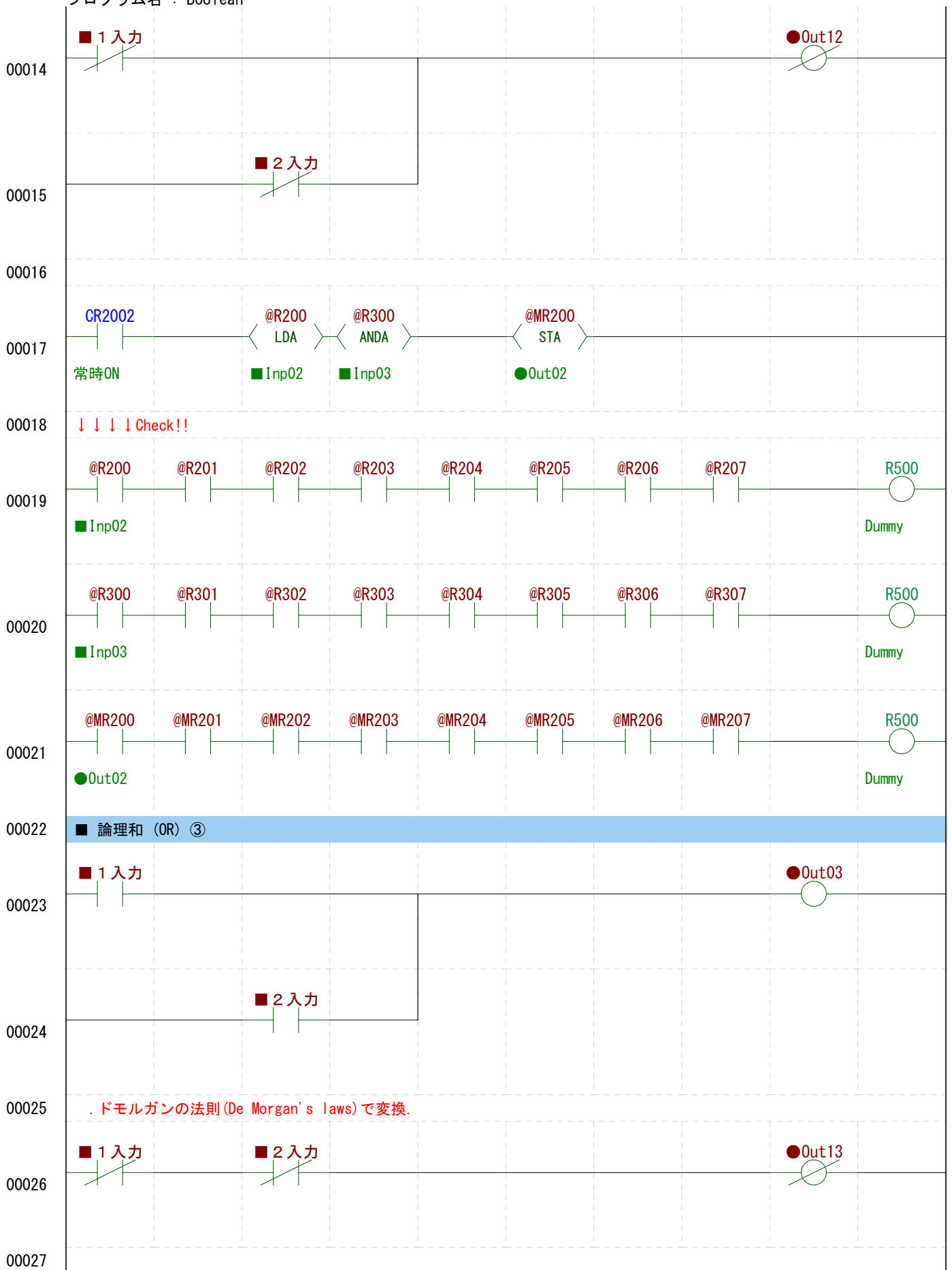
# 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Boolean



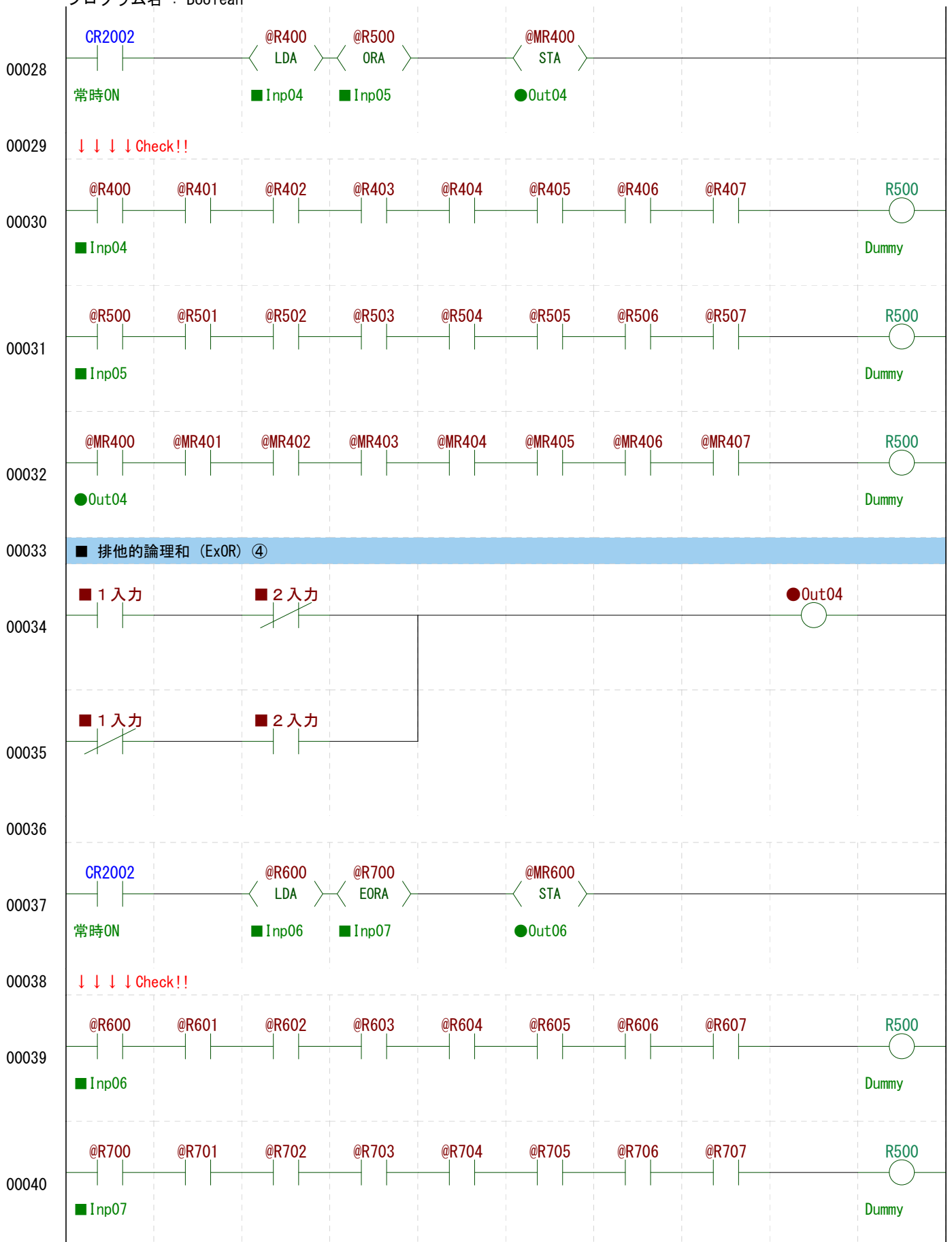
【ラダー図】

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



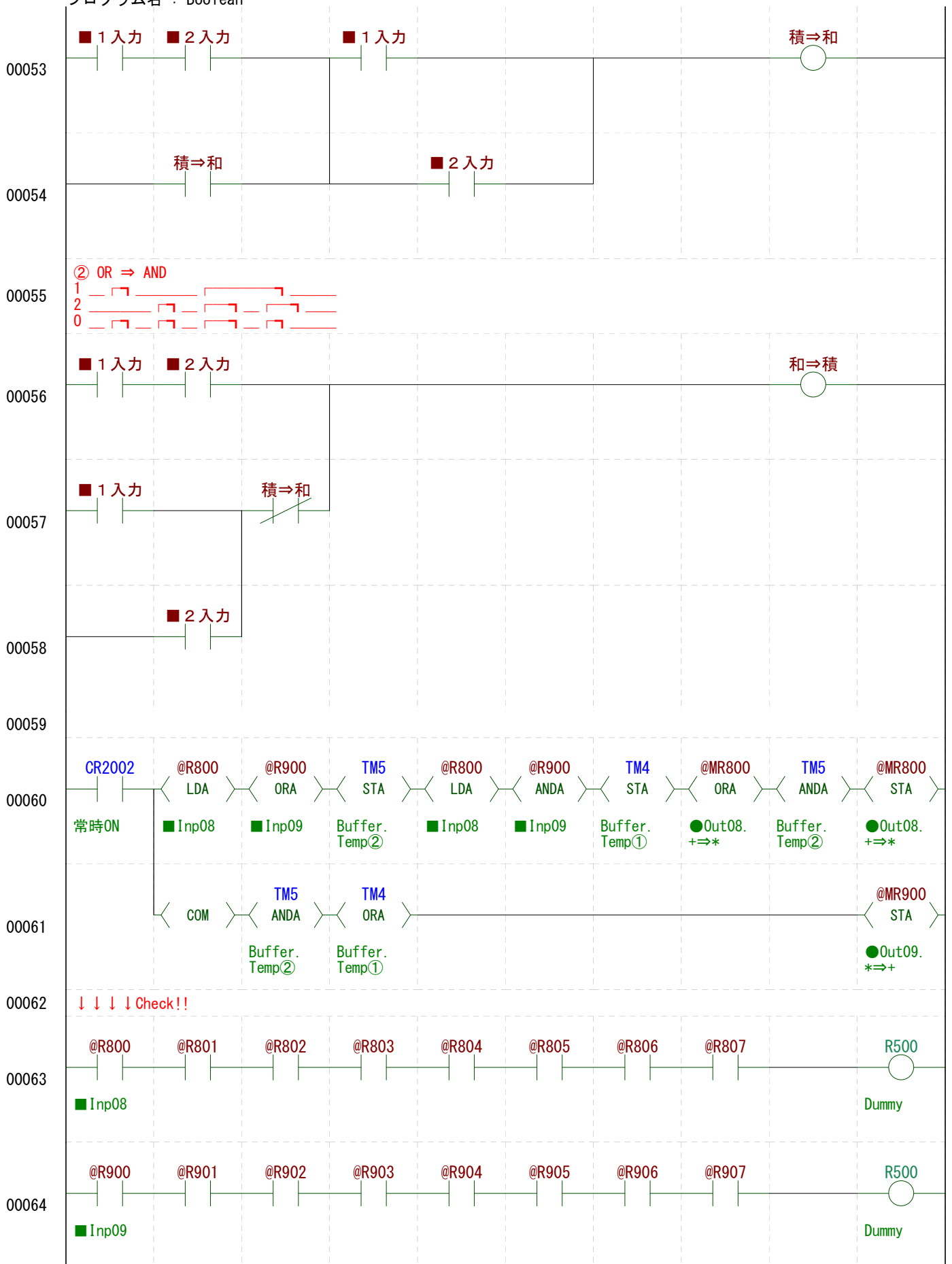
### 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Boolean



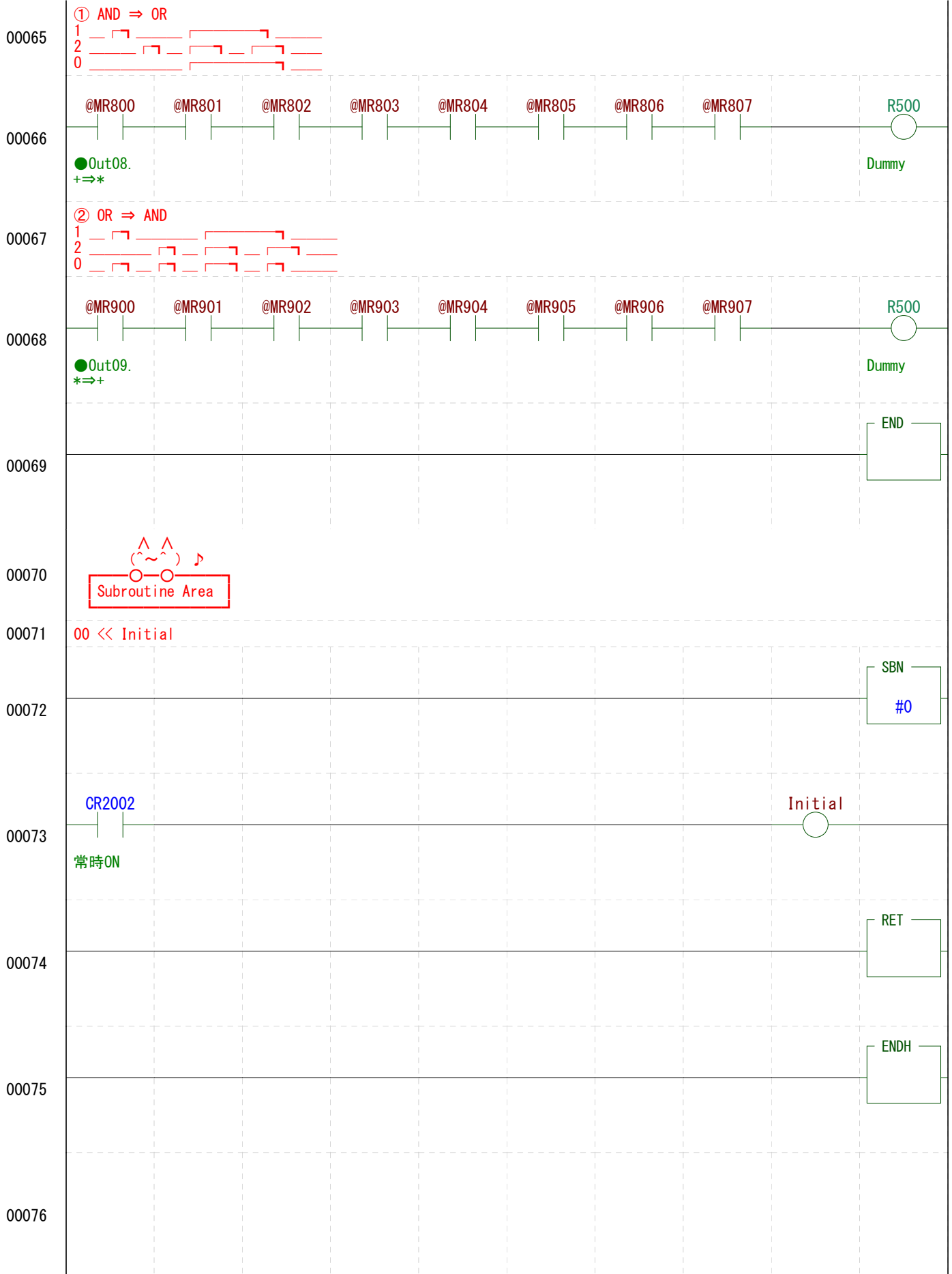
【ラダー図】

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】

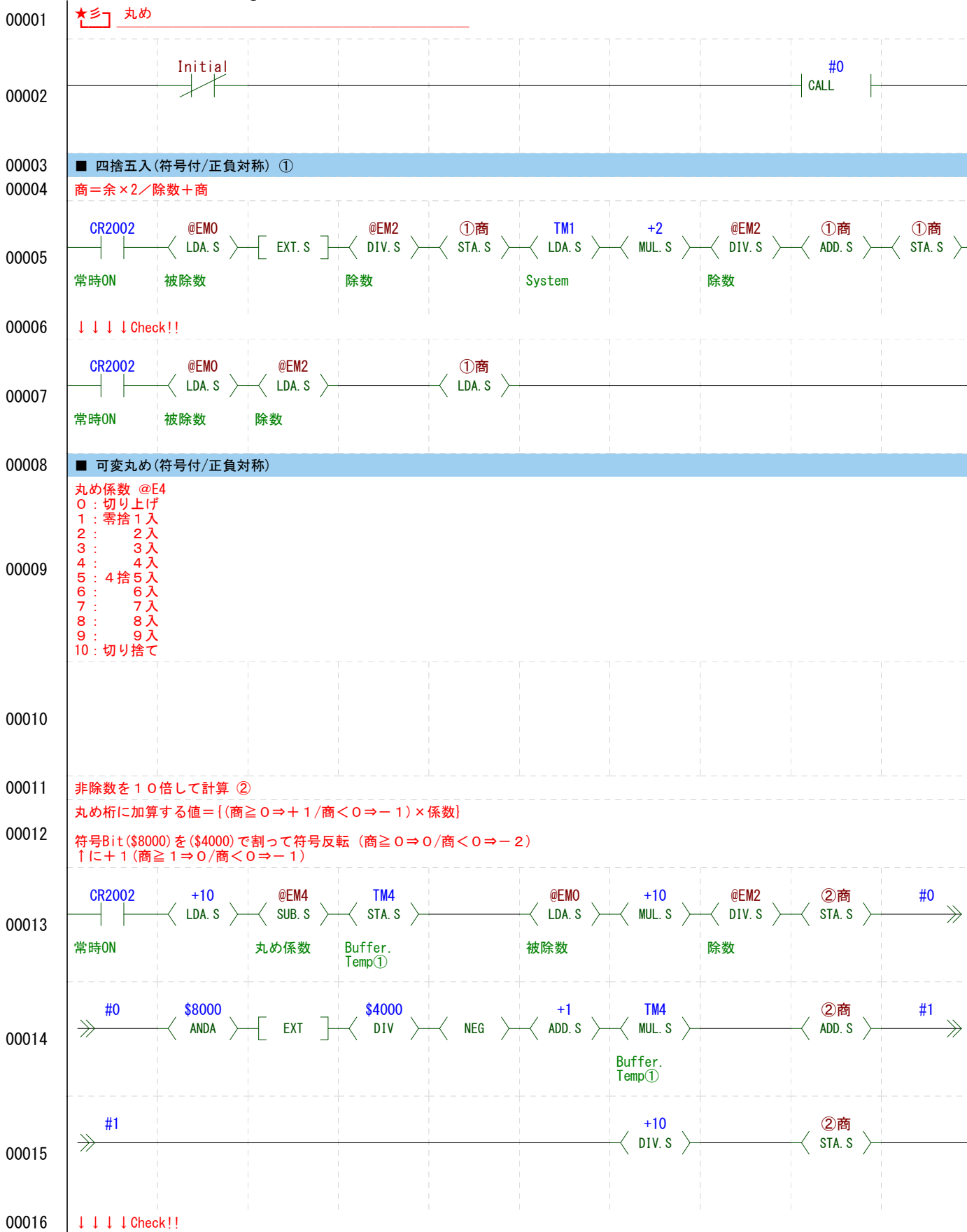
プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
プログラム名 : Boolean

00077



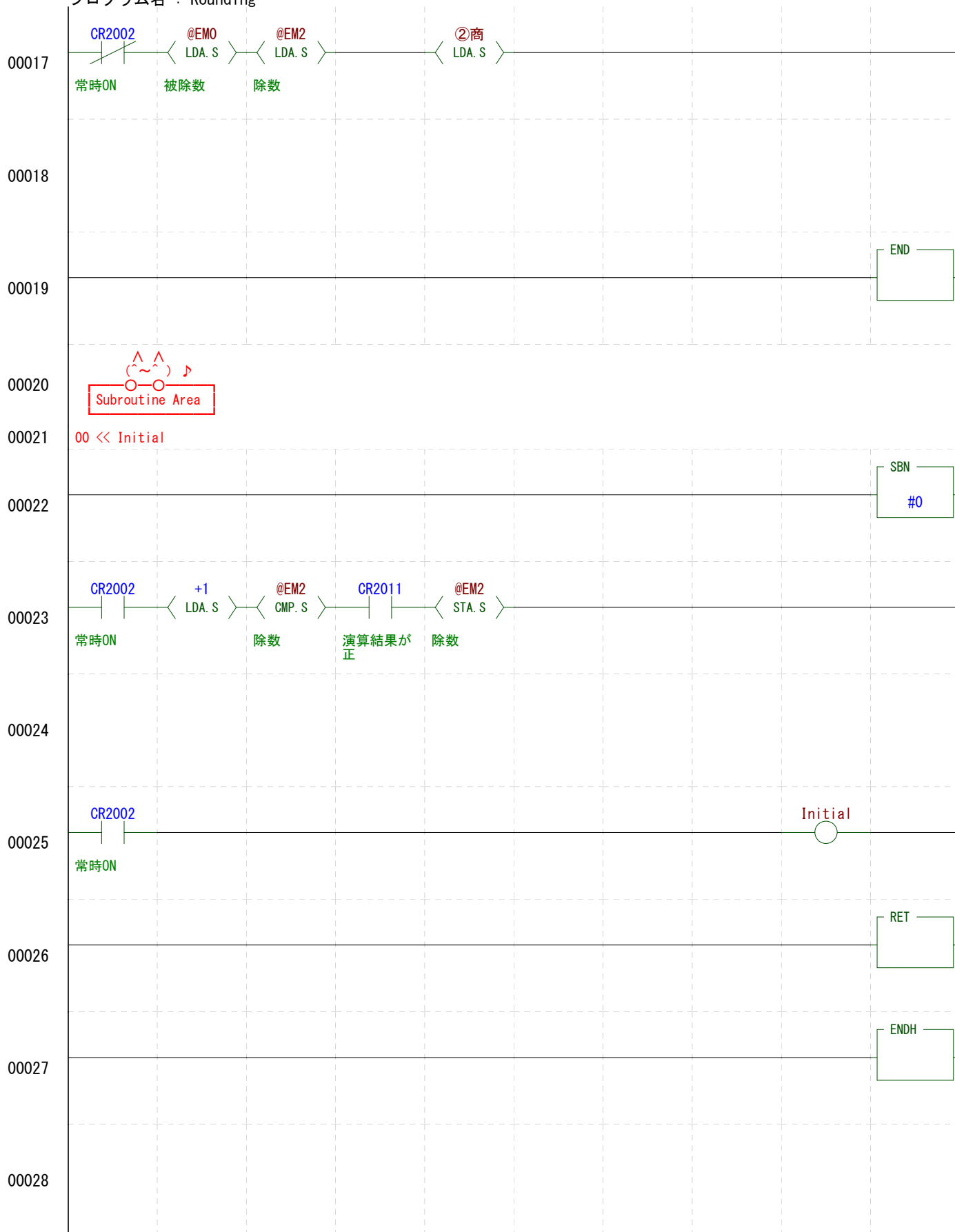
# 【ラダー図】

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



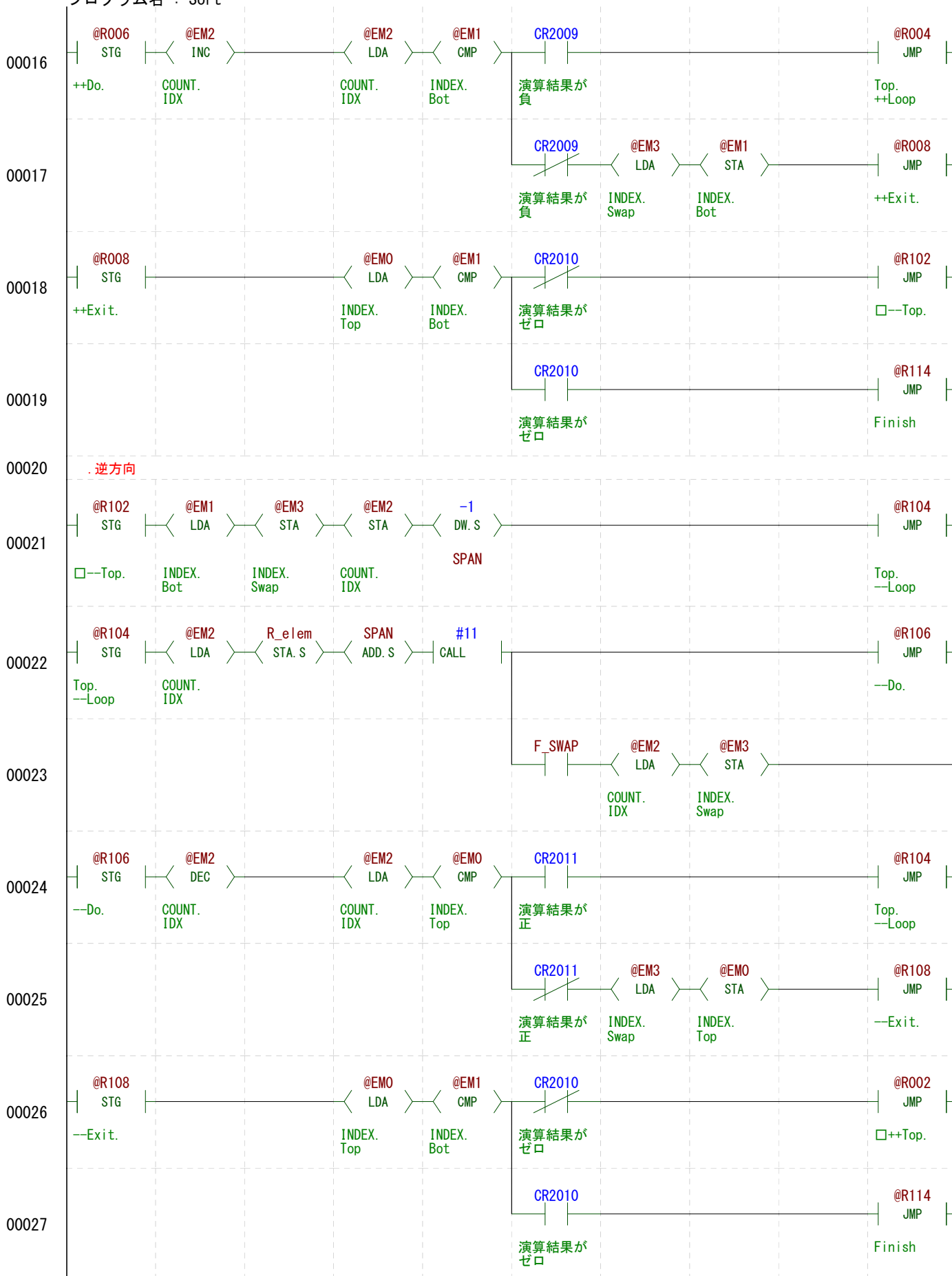
# 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Sort



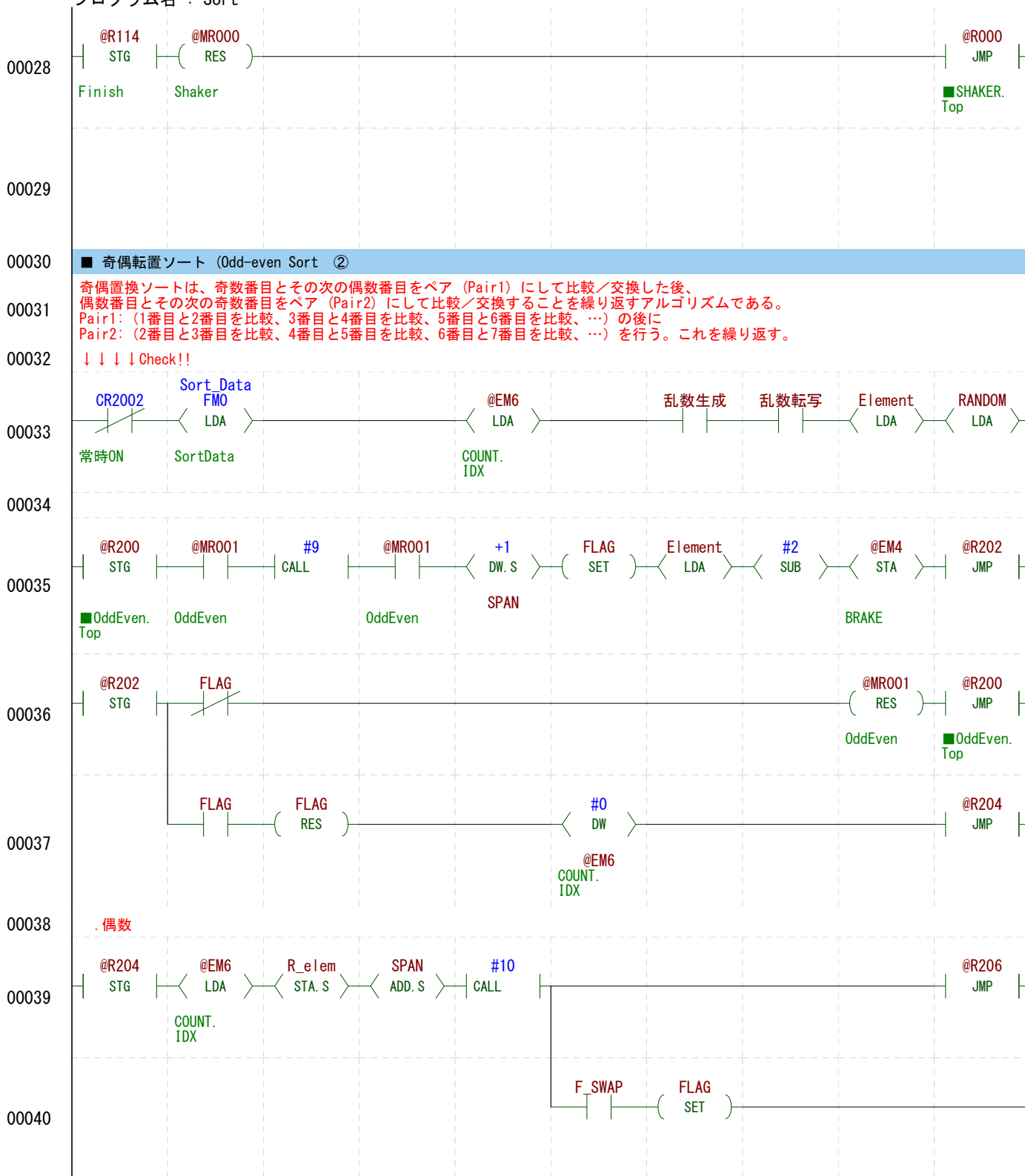
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_codel\_01  
 プログラム名 : Sort



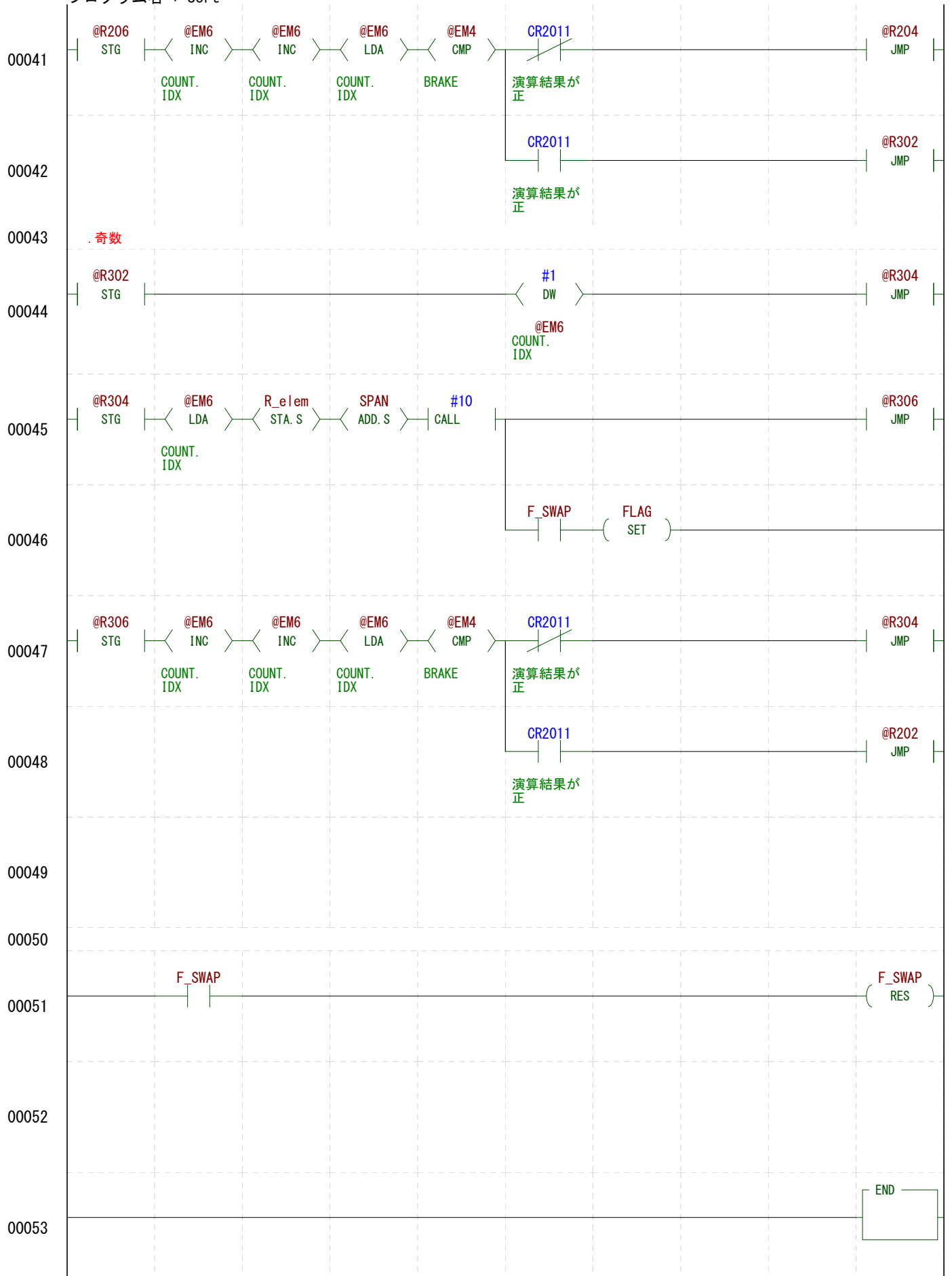
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Sort



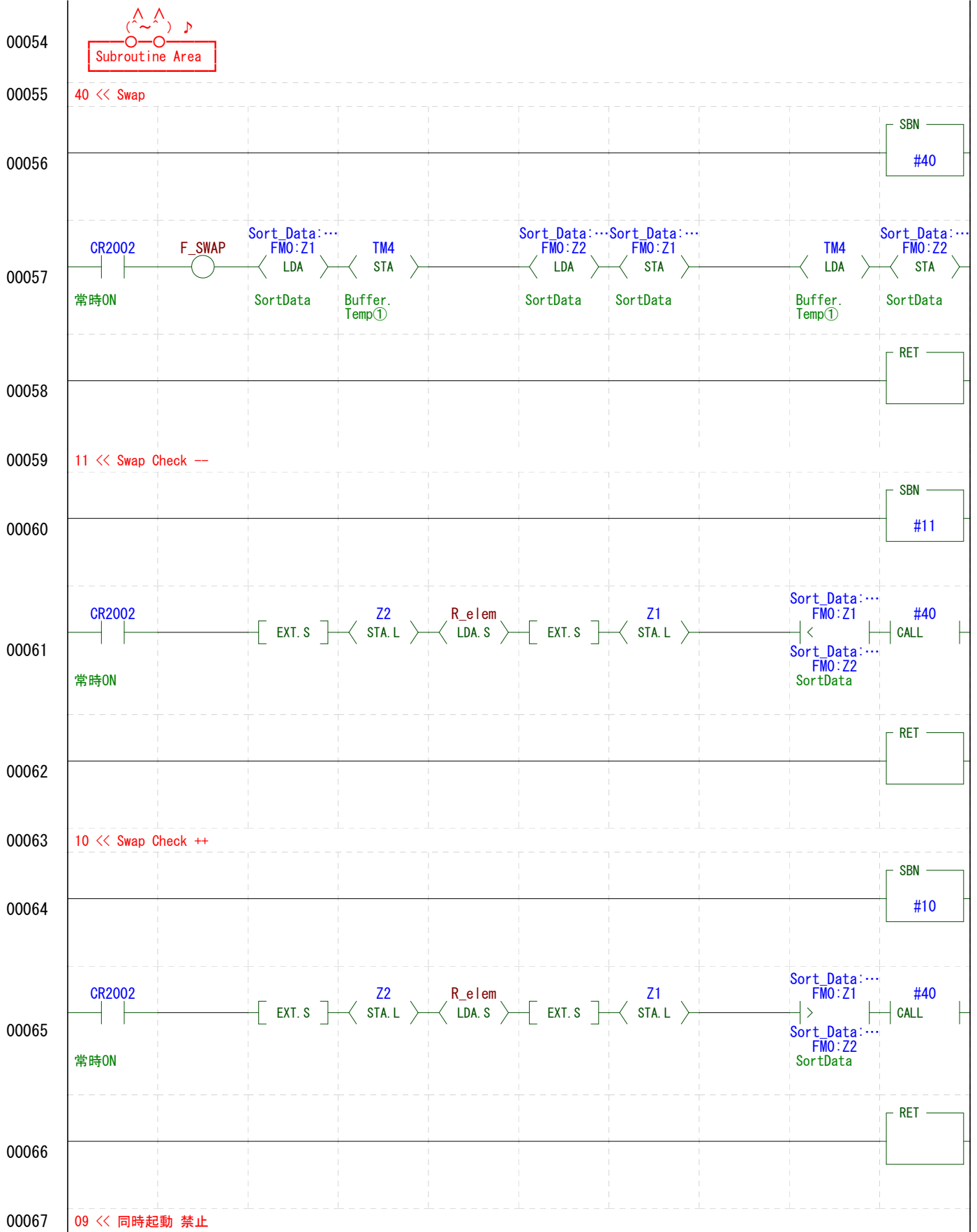
## 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Sort



【ラダー図】

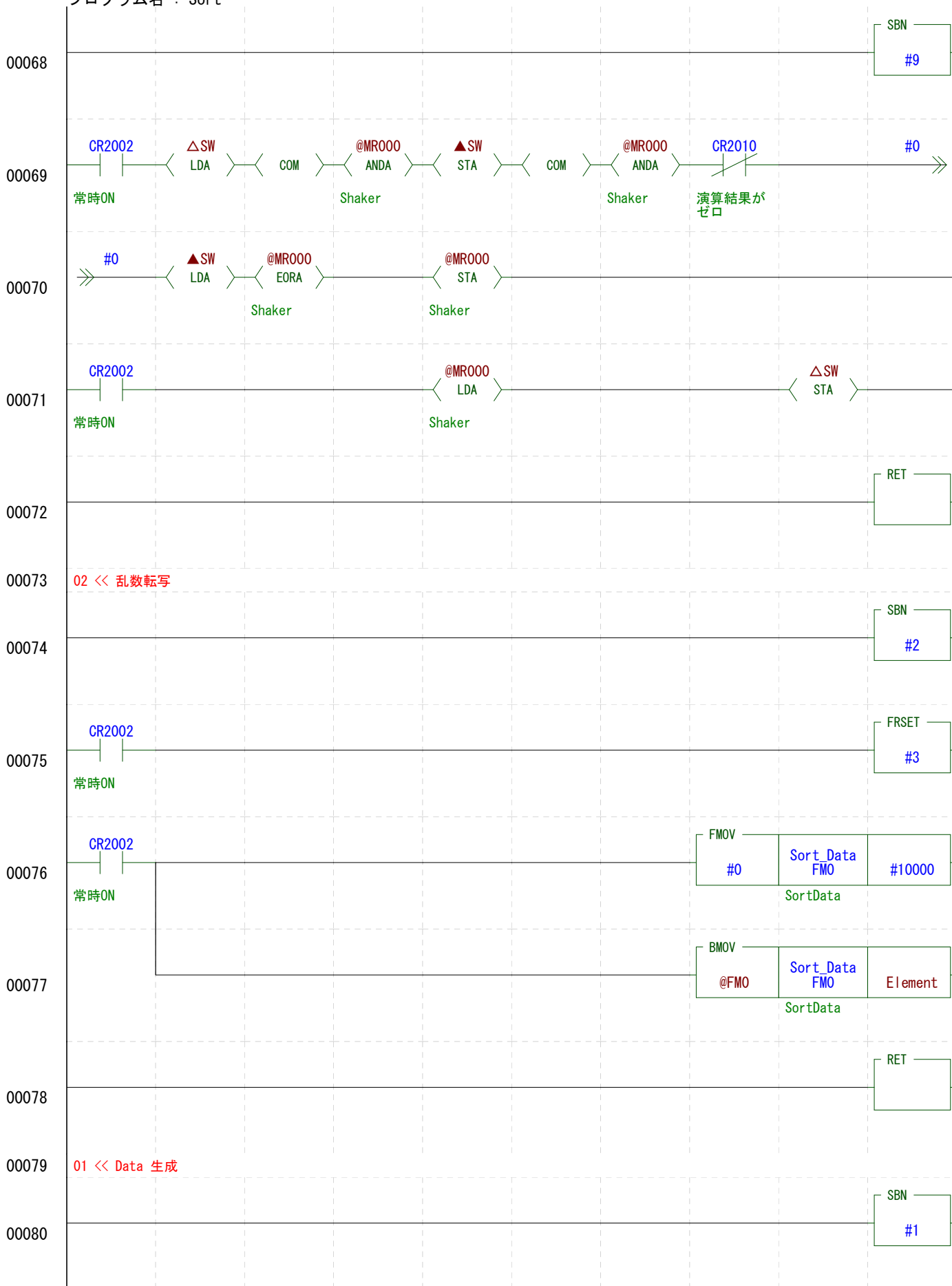
プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Sort





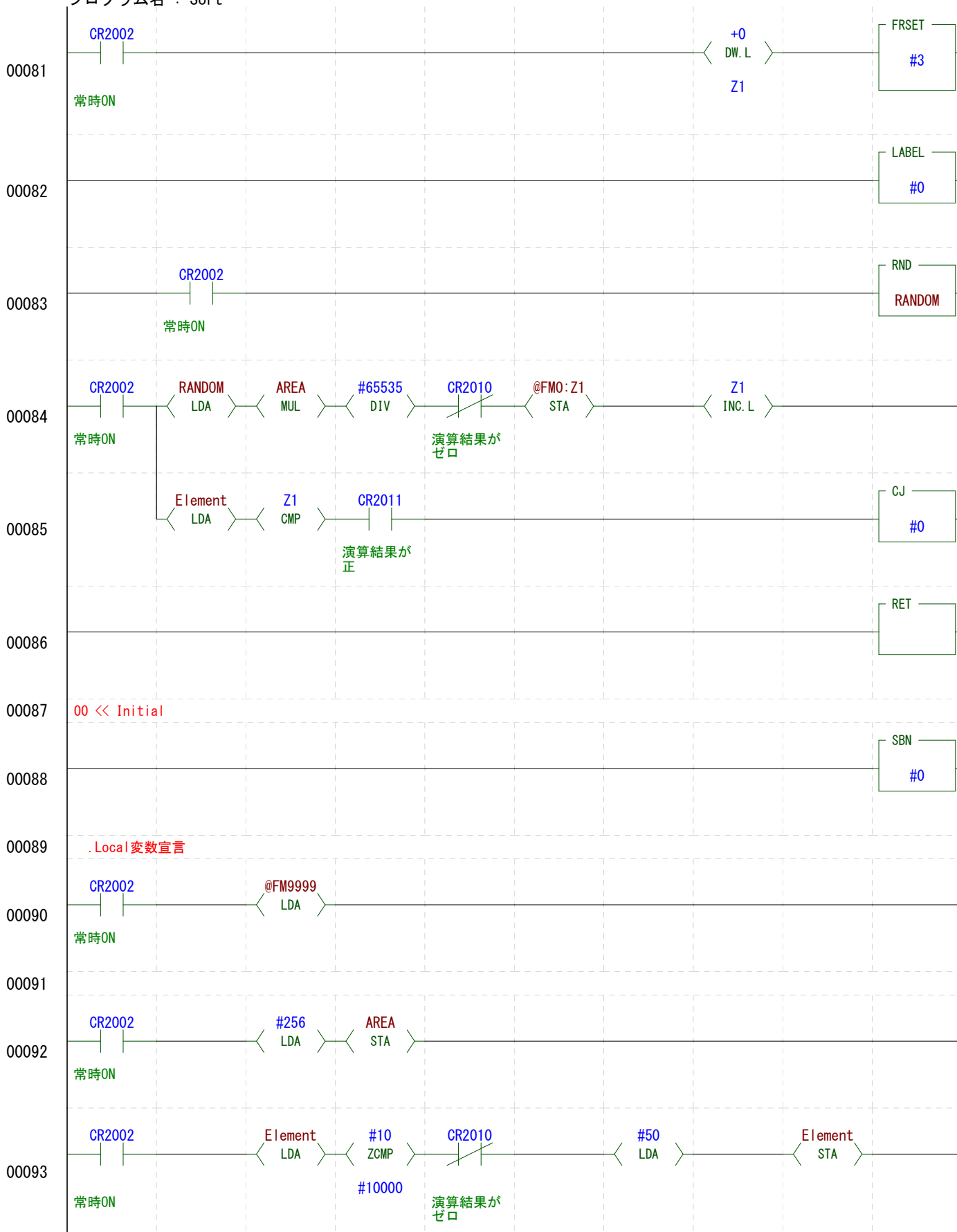
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Sort



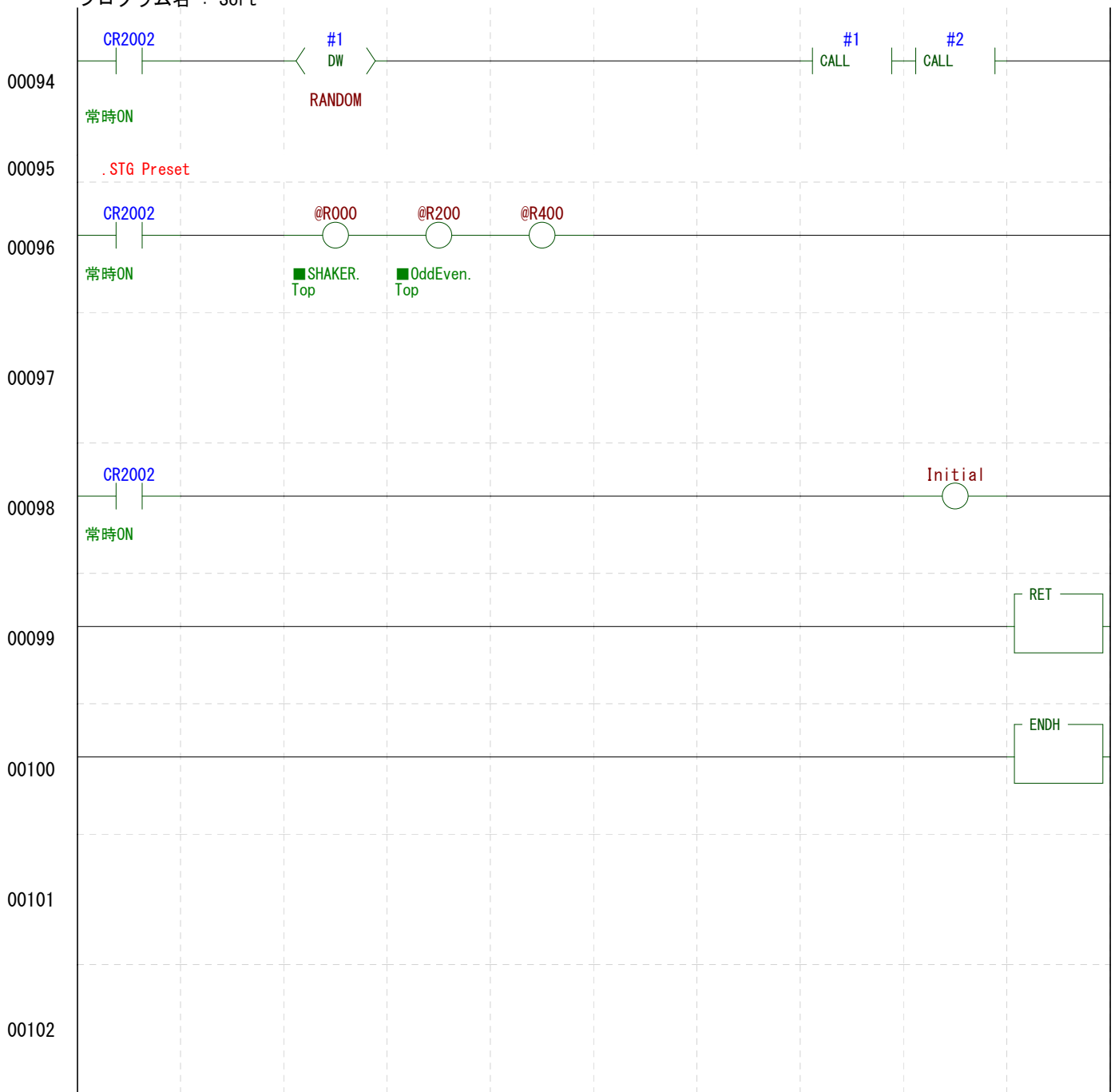
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Sort



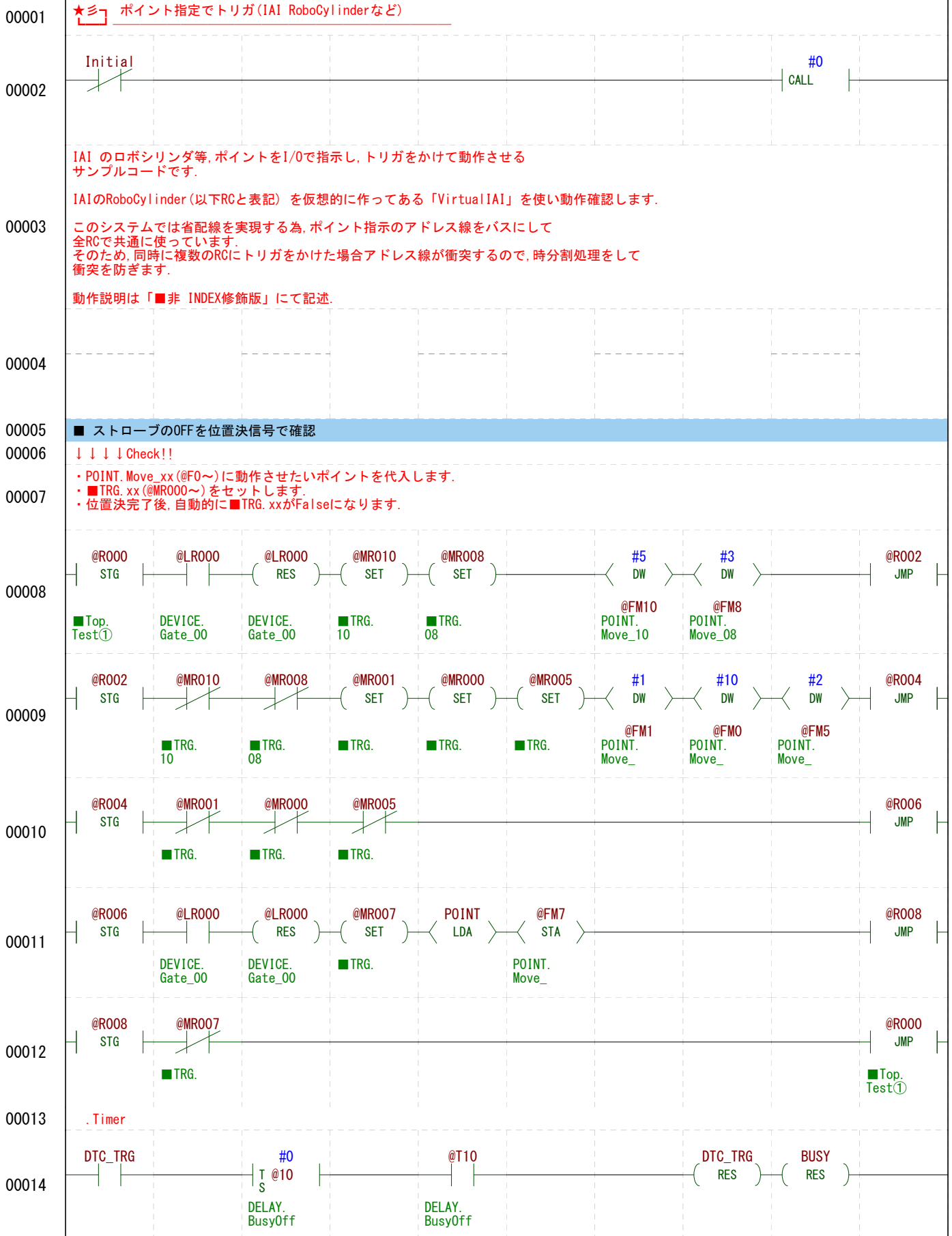
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Sort



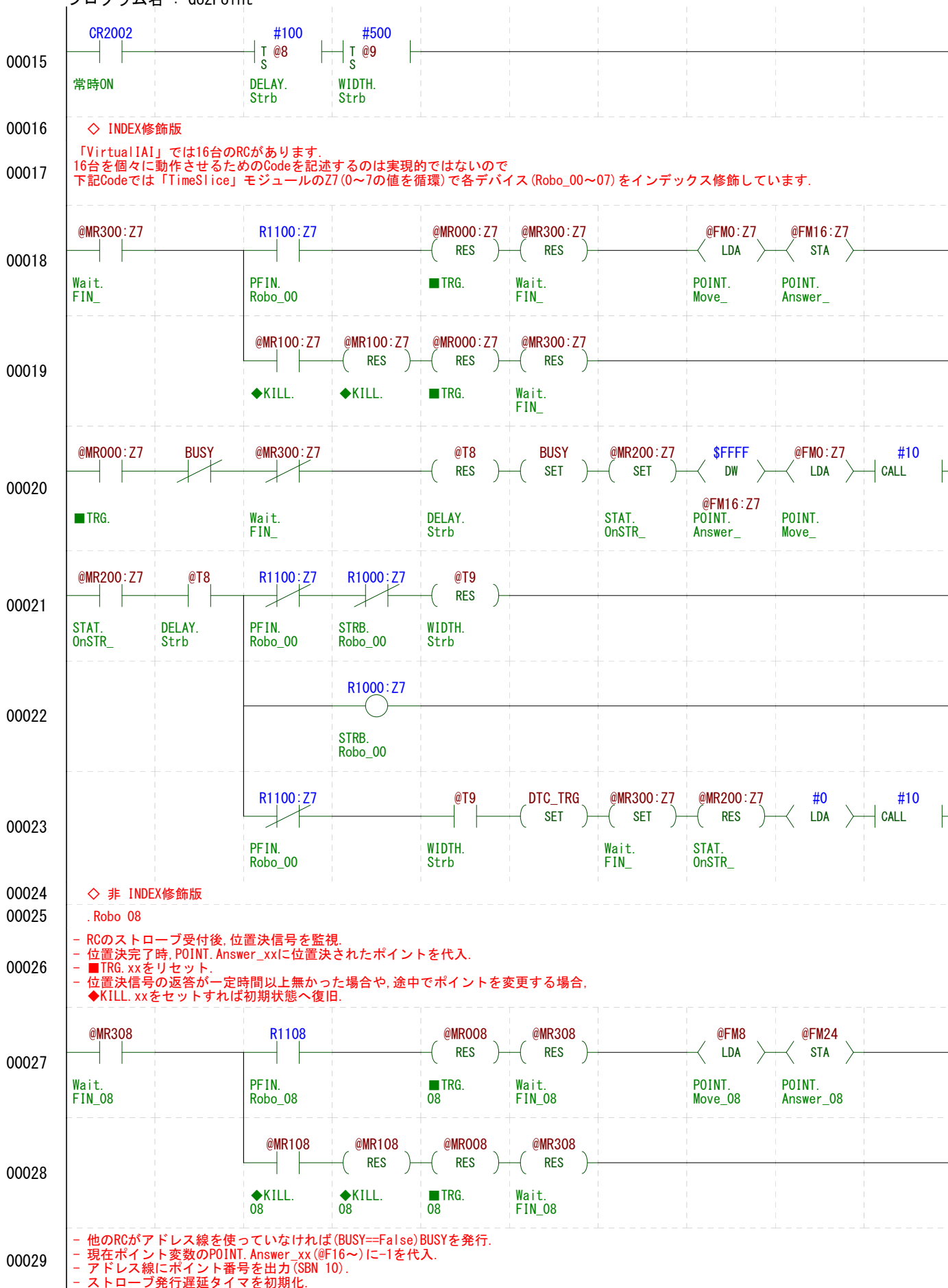
# 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Go2Point



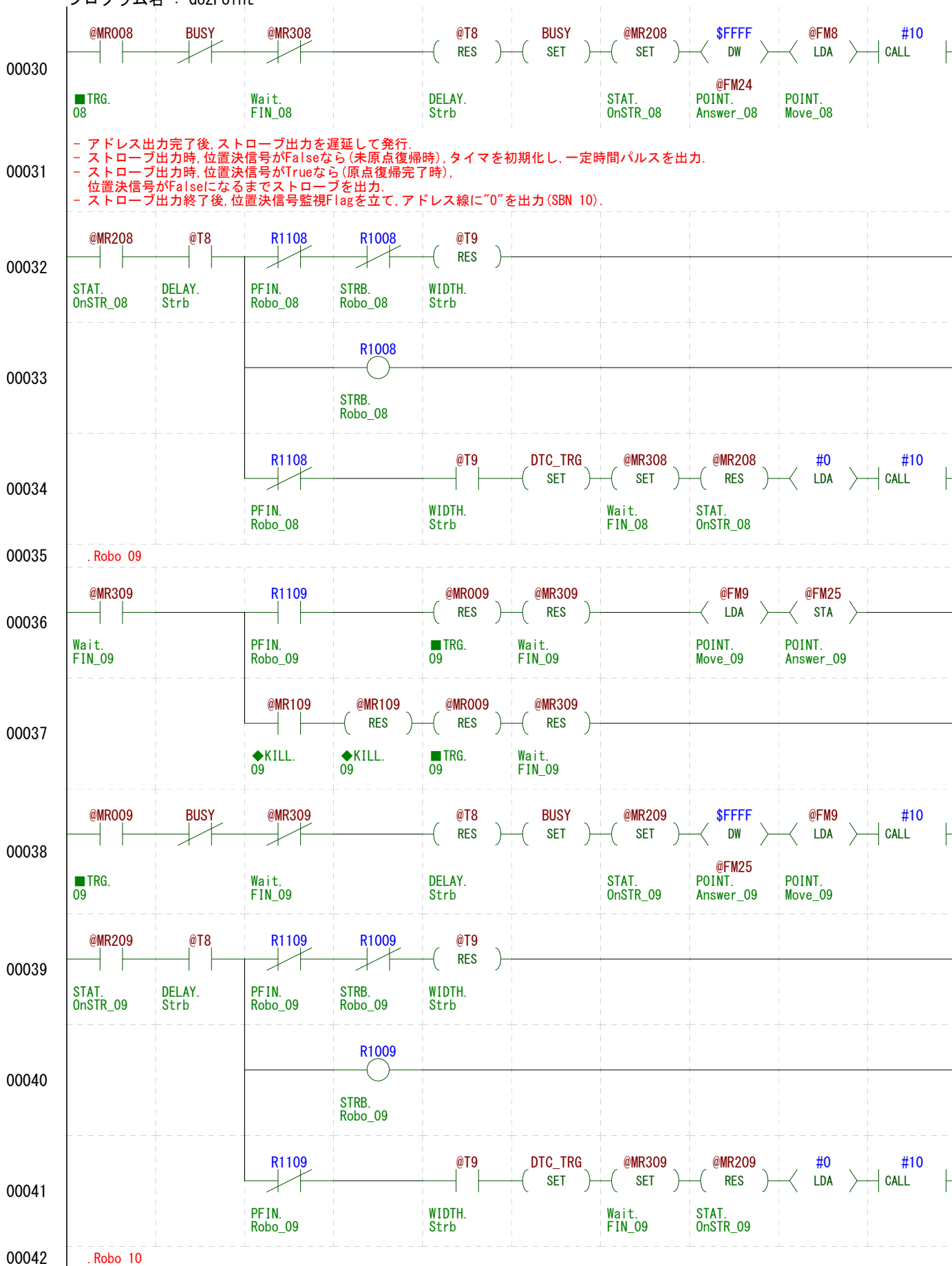
### 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Go2Point



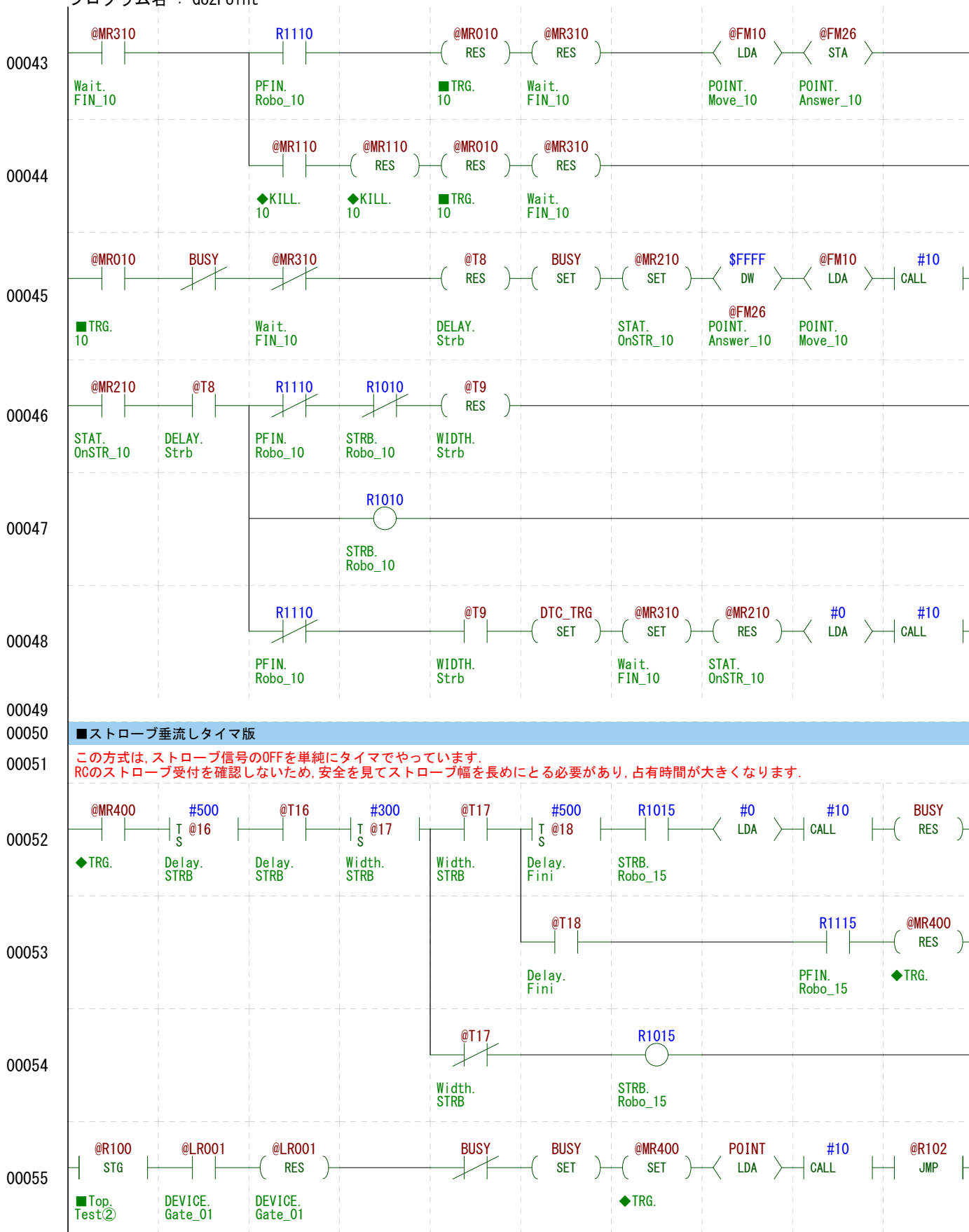
### 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Go2Point



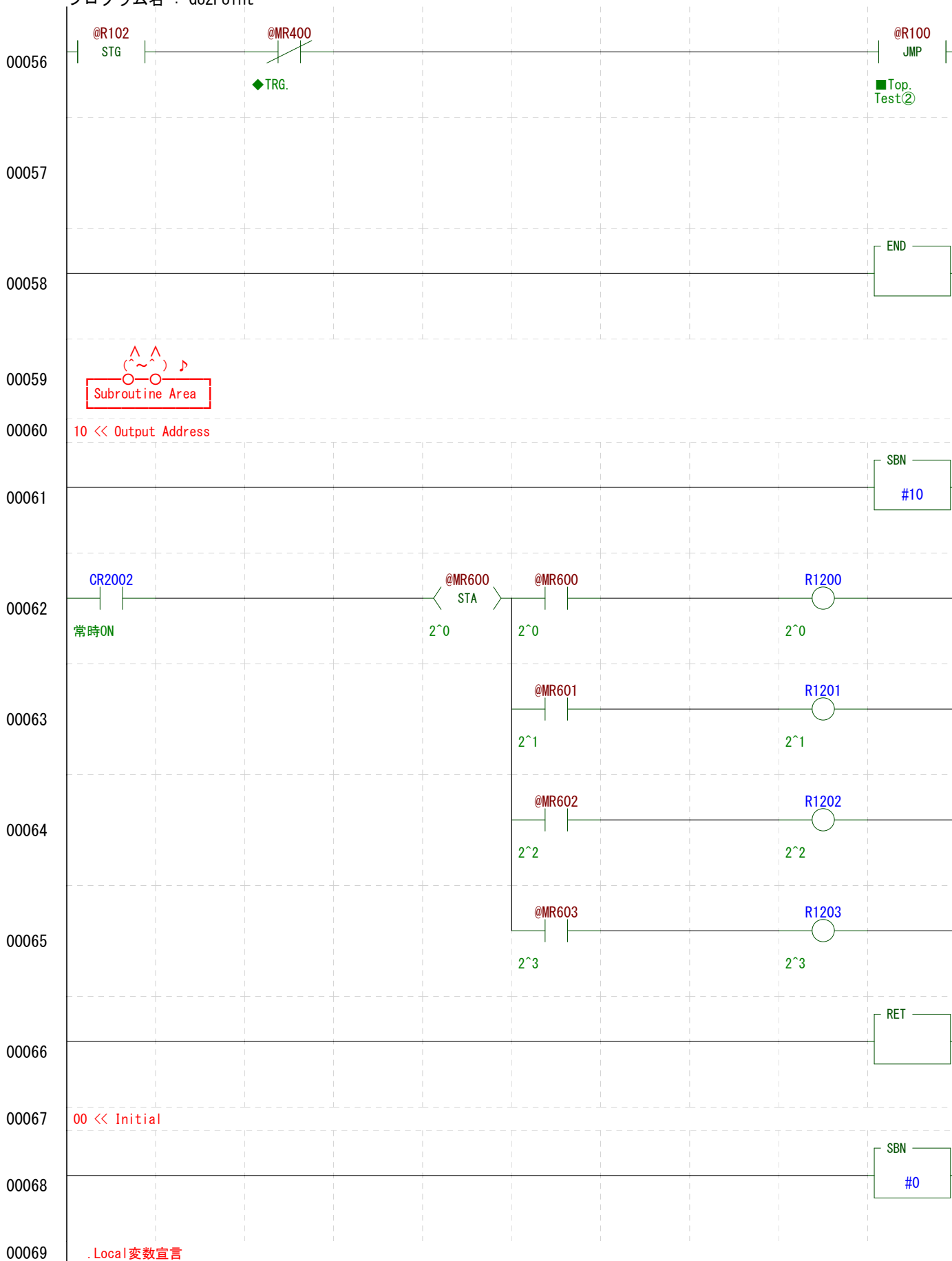
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_codel\_01  
 プログラム名 : Go2Point



# 【ラダー図】

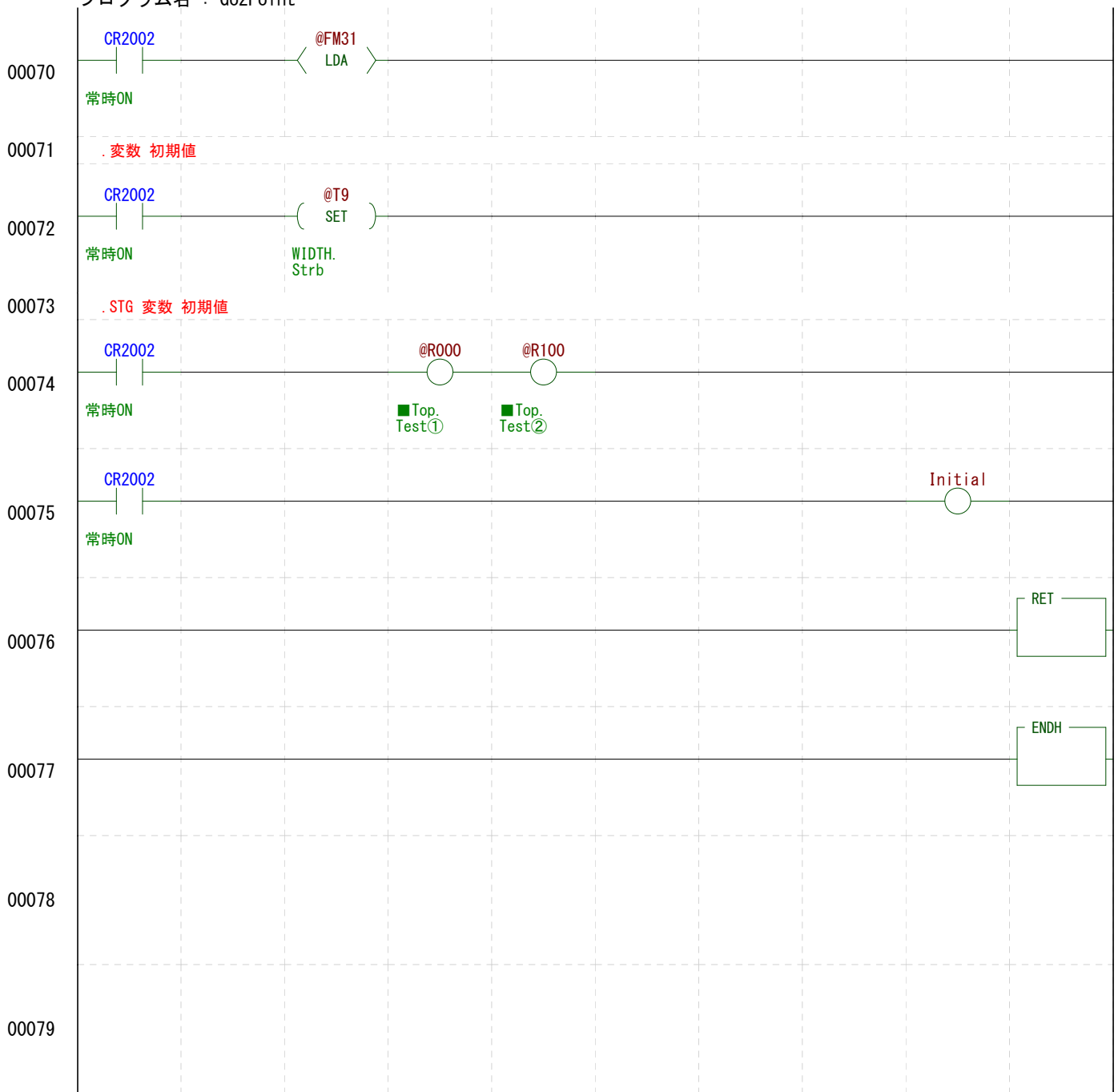
プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
プログラム名 : Go2Point





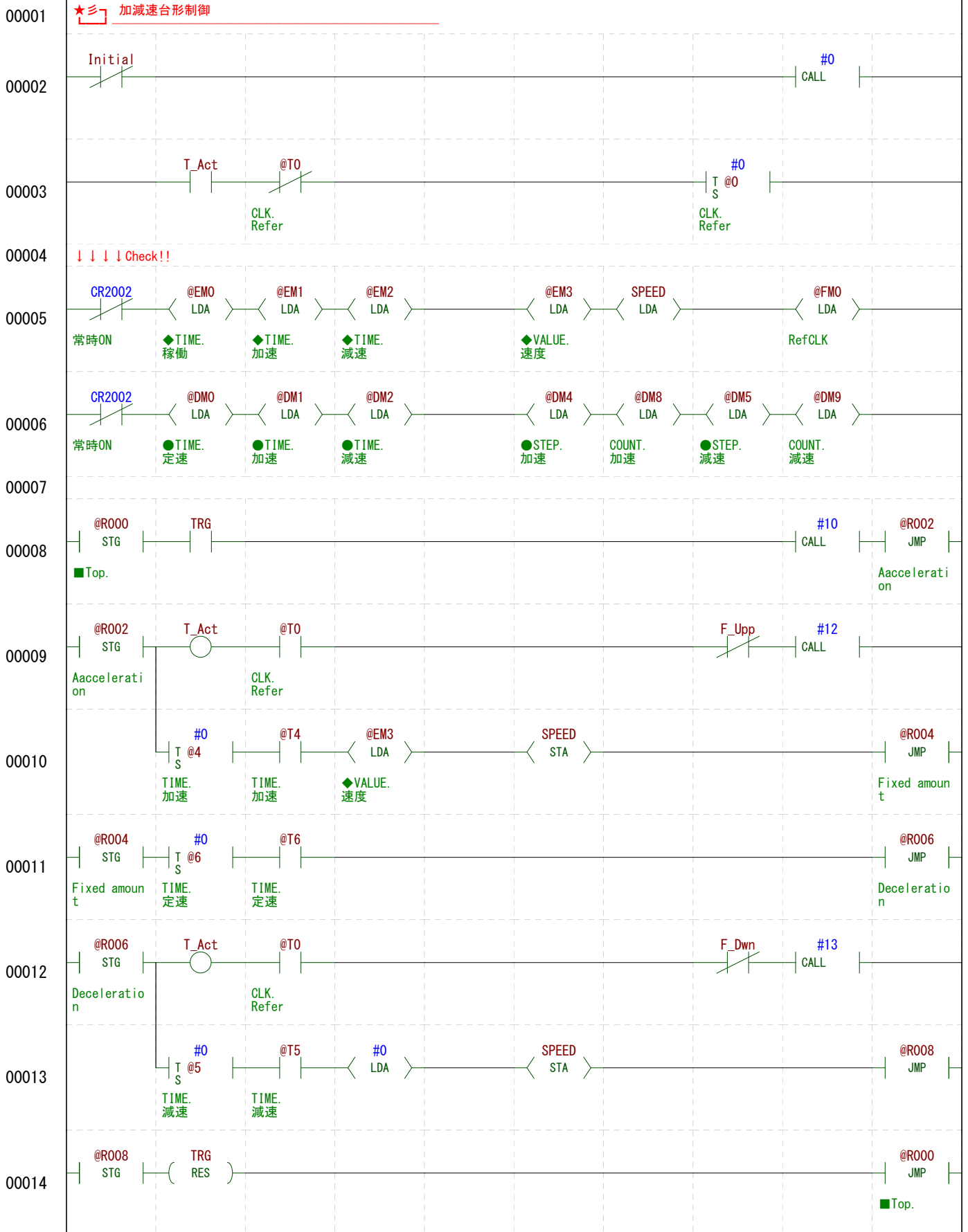
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Go2Point



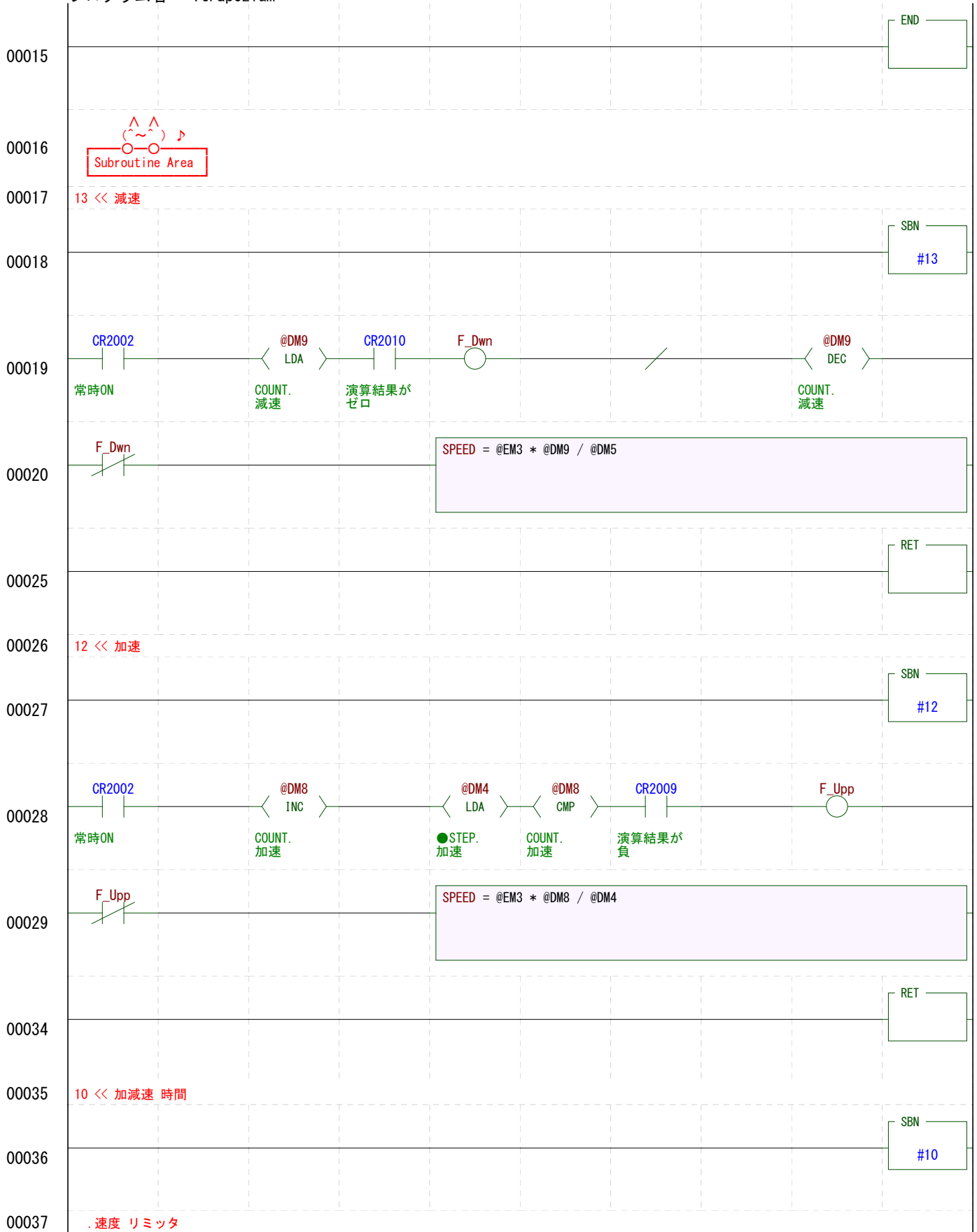
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Ttrapezium



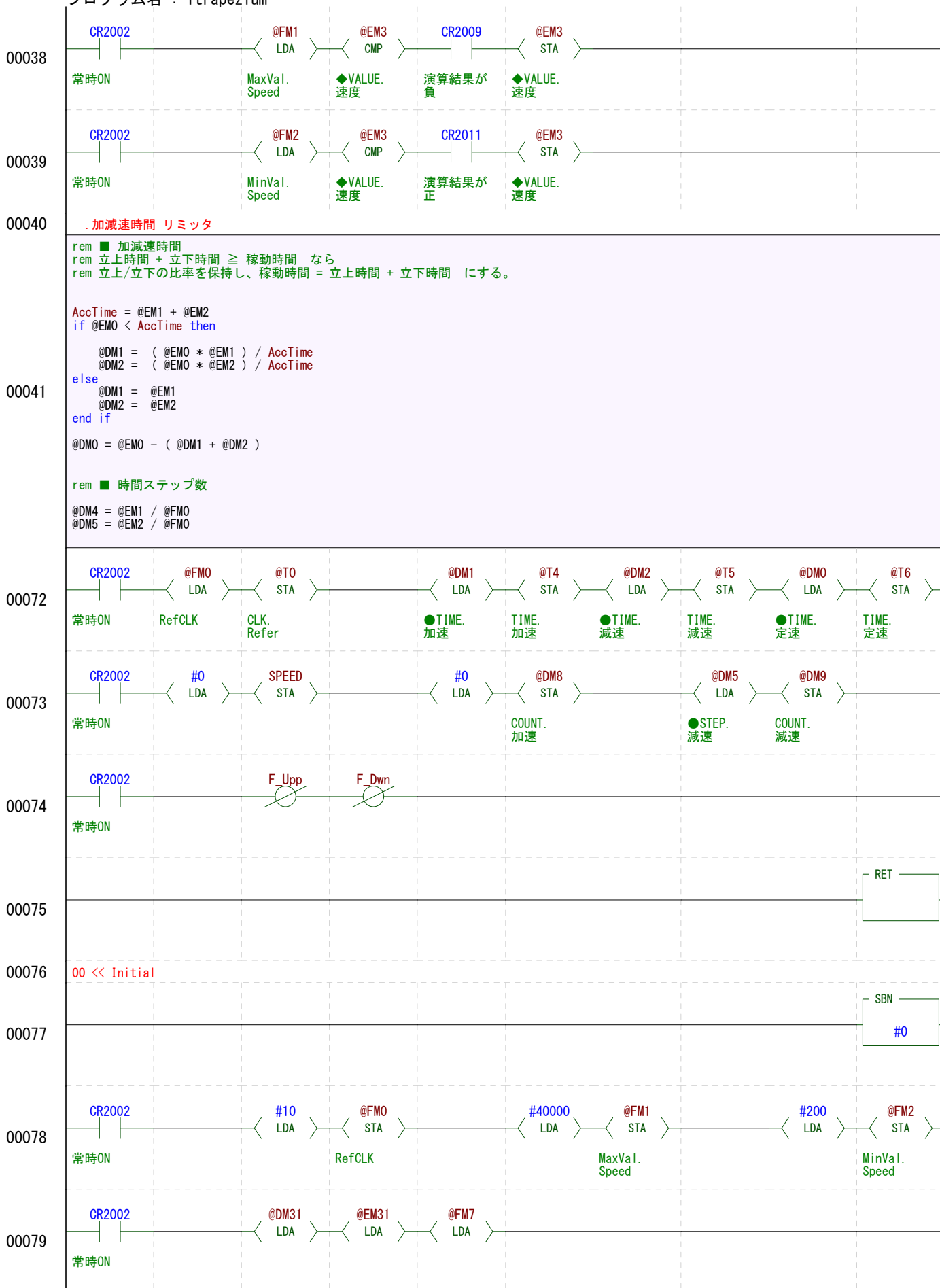
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Ttrapezium



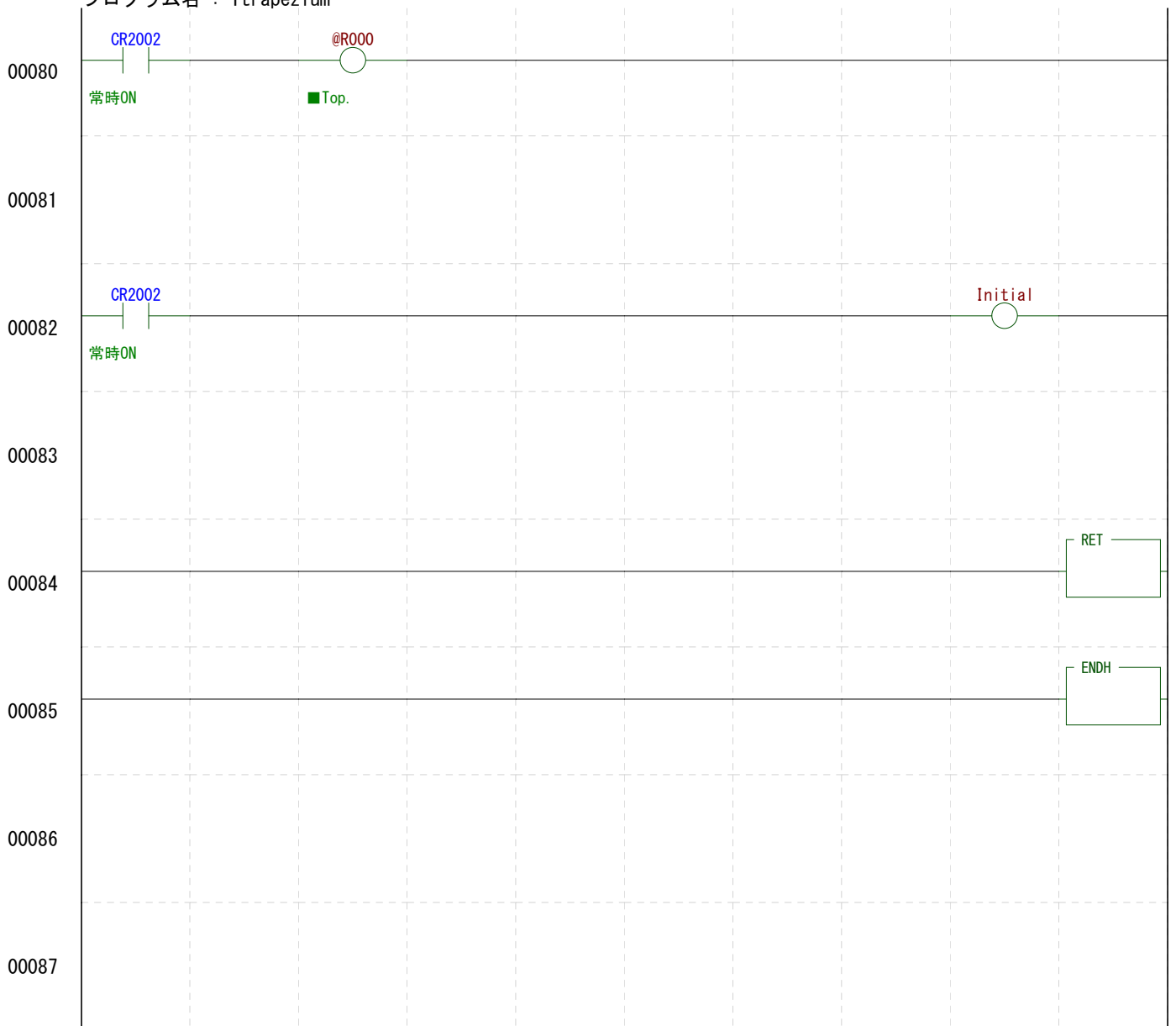
### 【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Ttrapezium



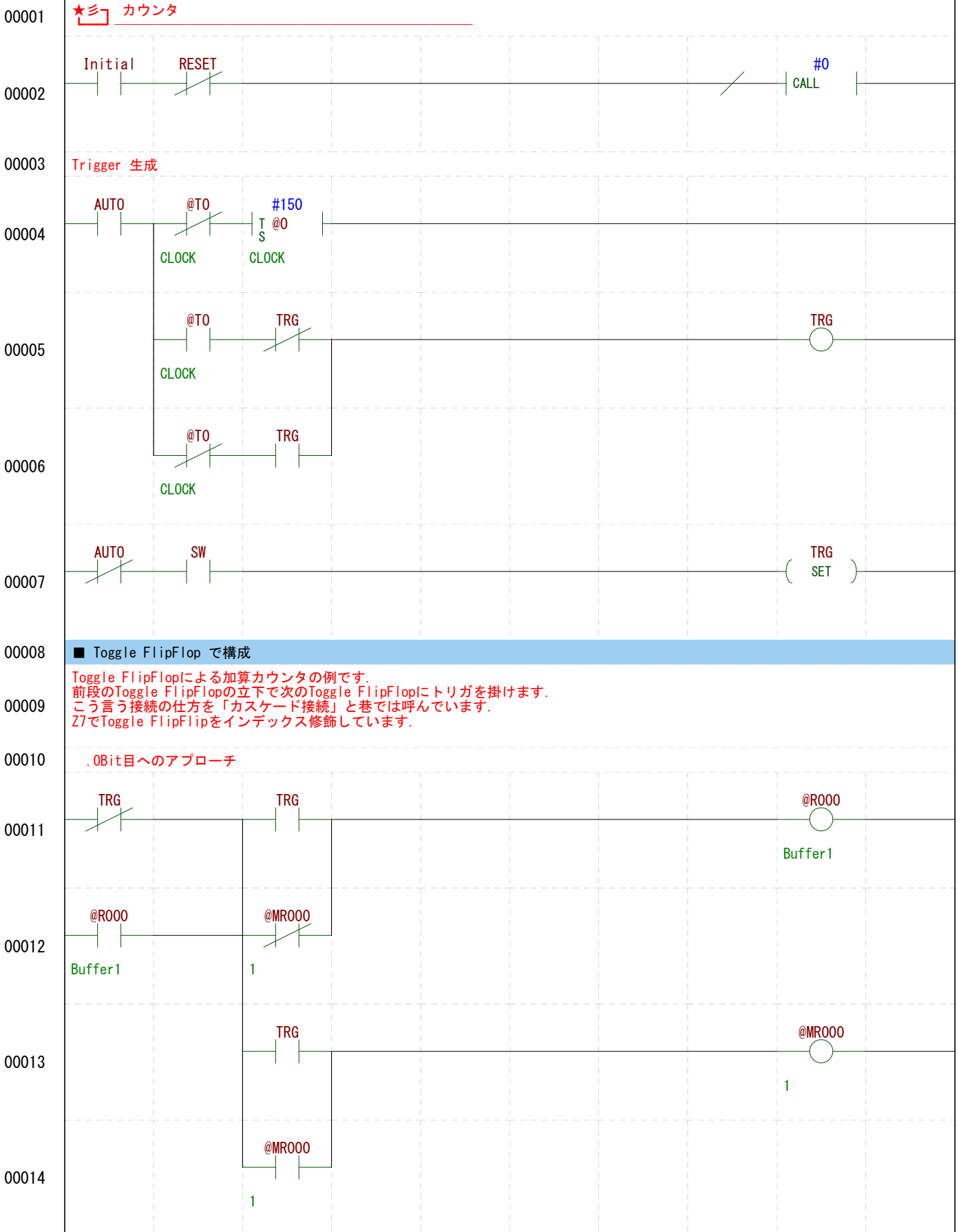
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Ttrapezium



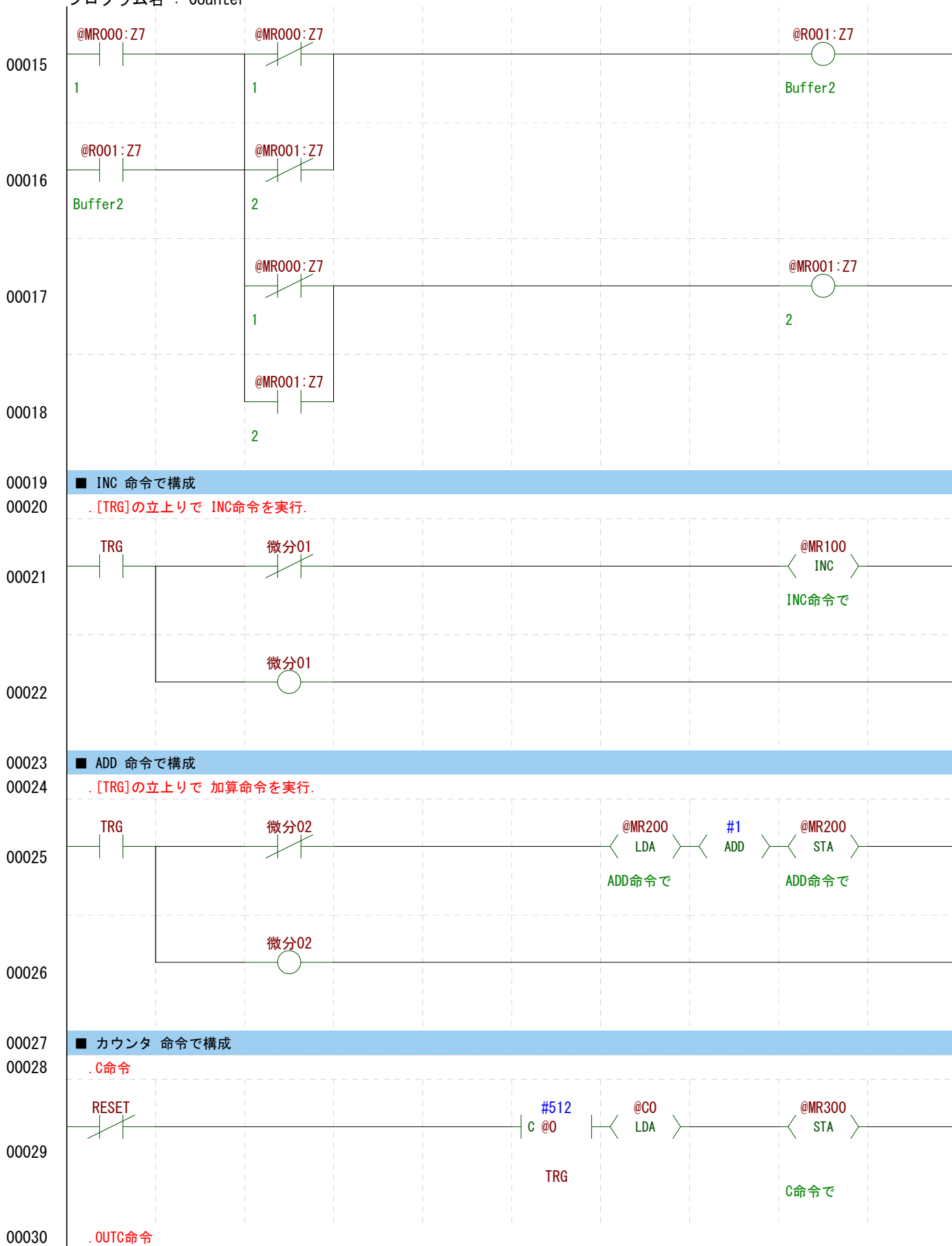
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc\_public\_code1\_01  
 プログラム名 : Counter



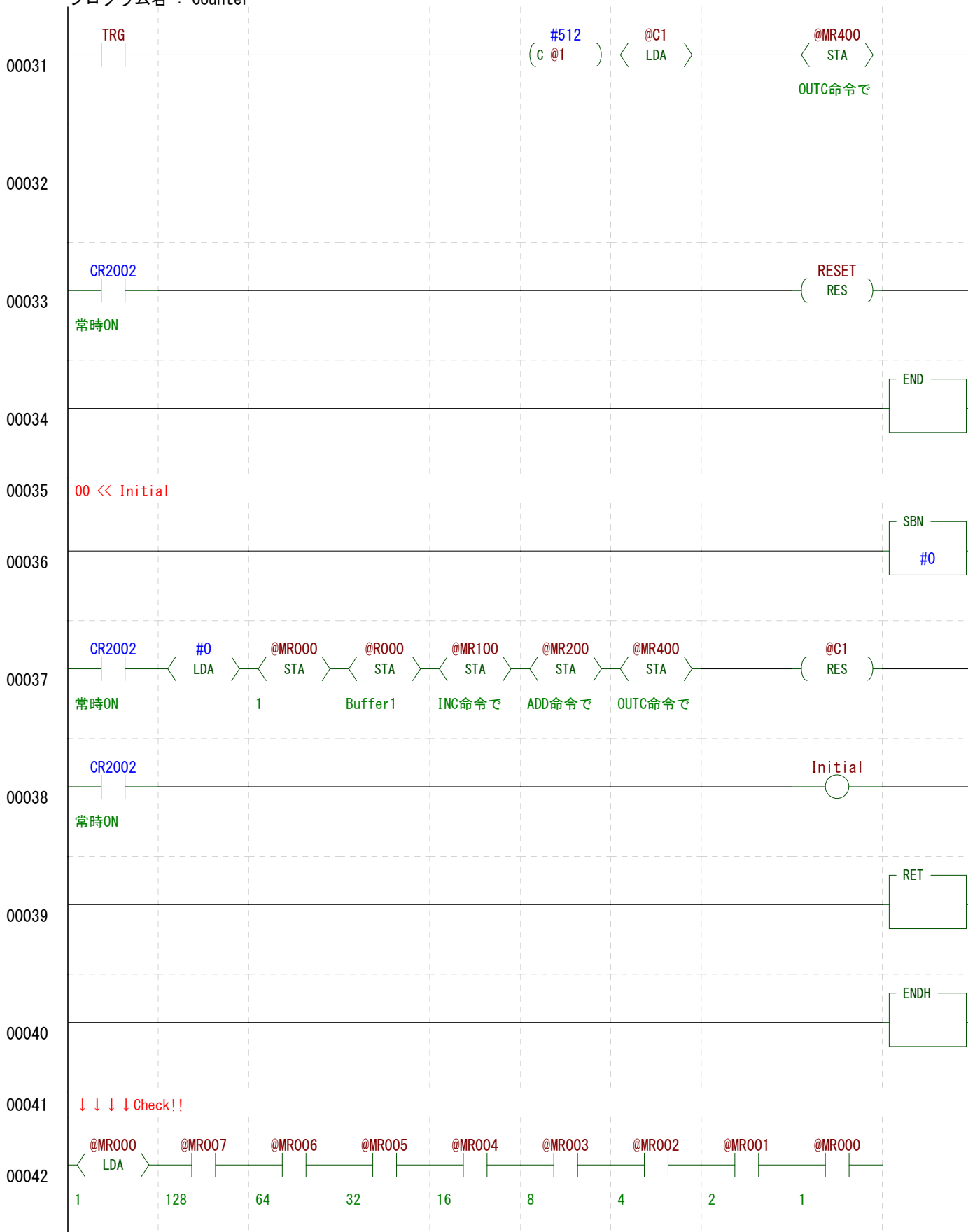
### 【ラダー図】

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

