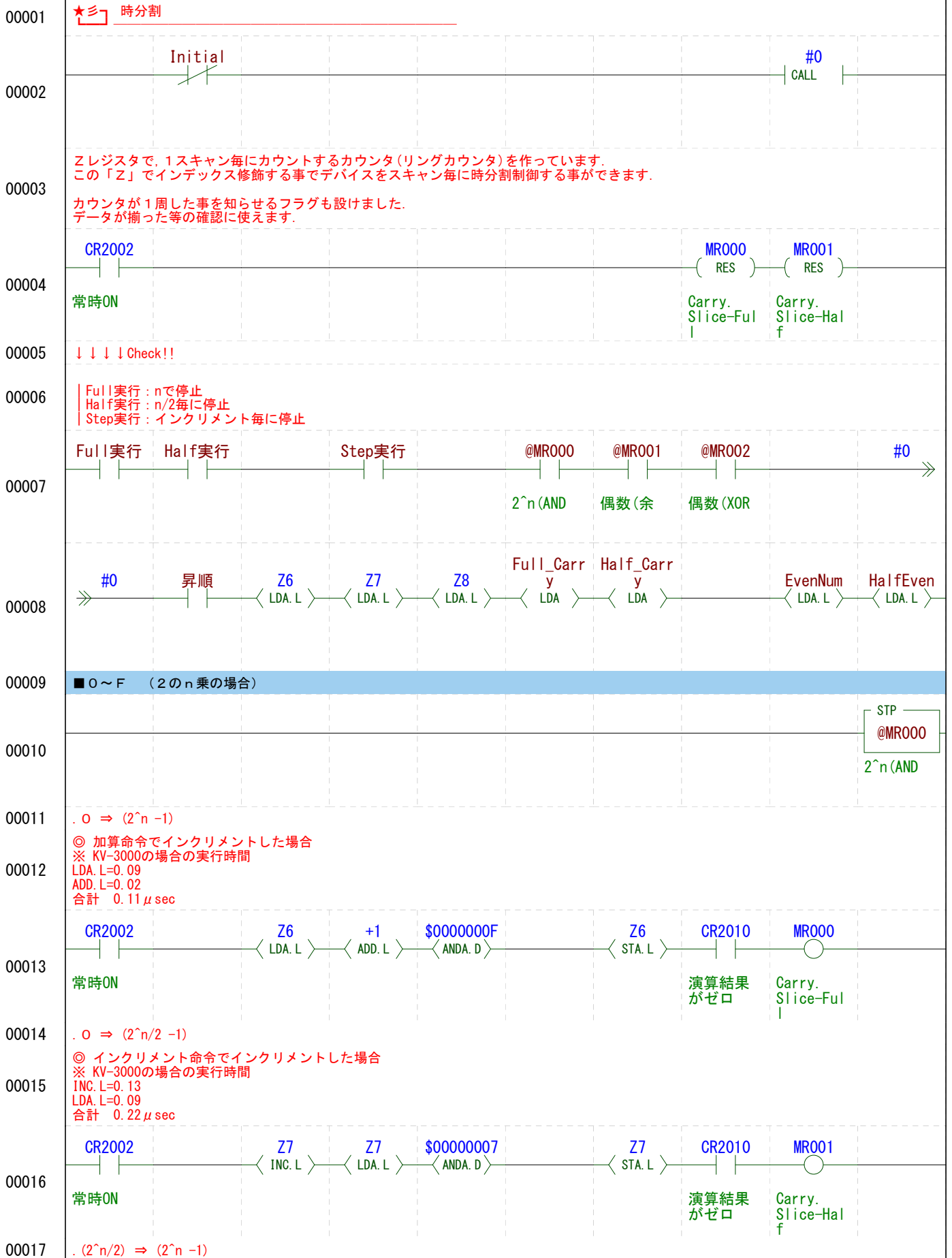


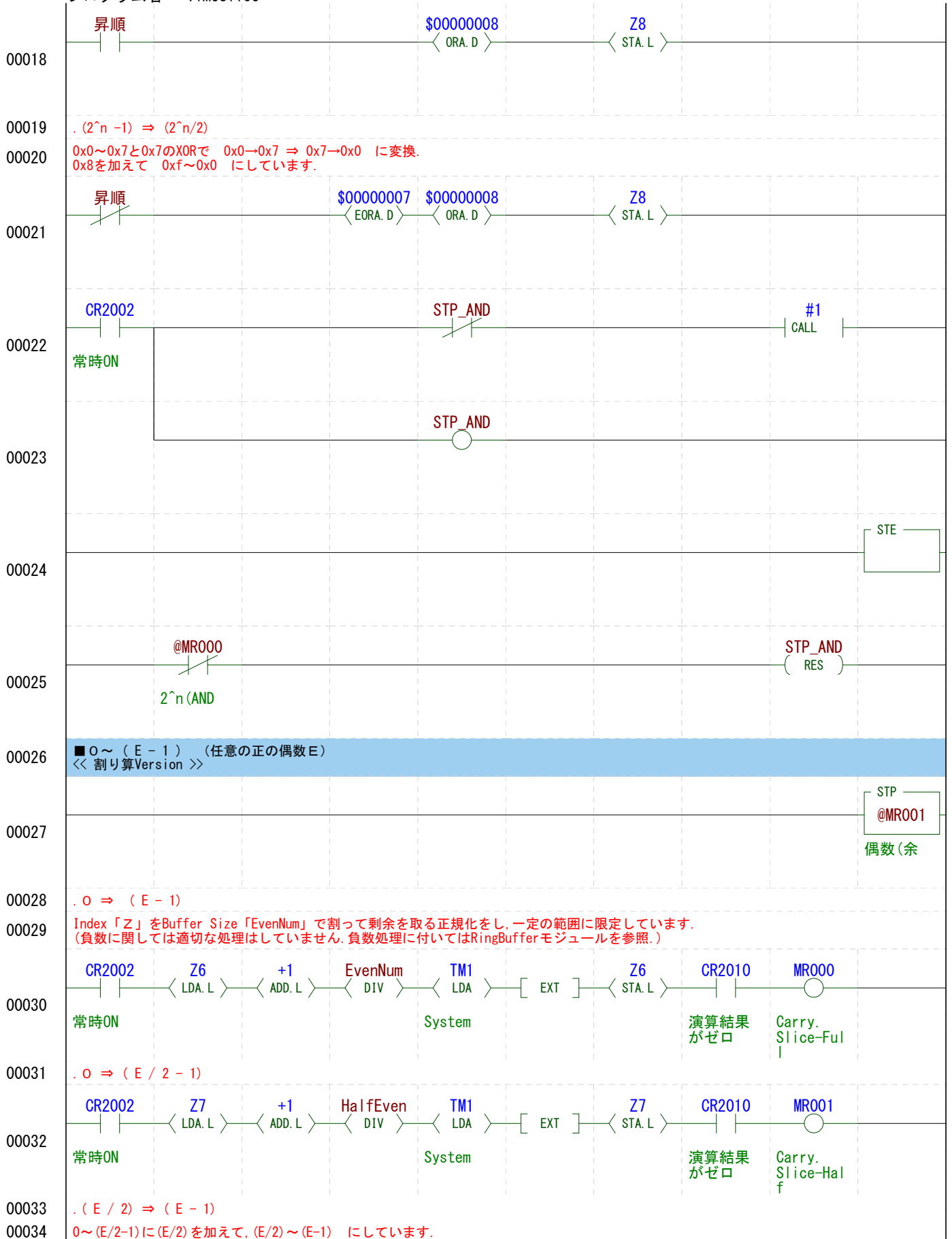
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : TimeSlice



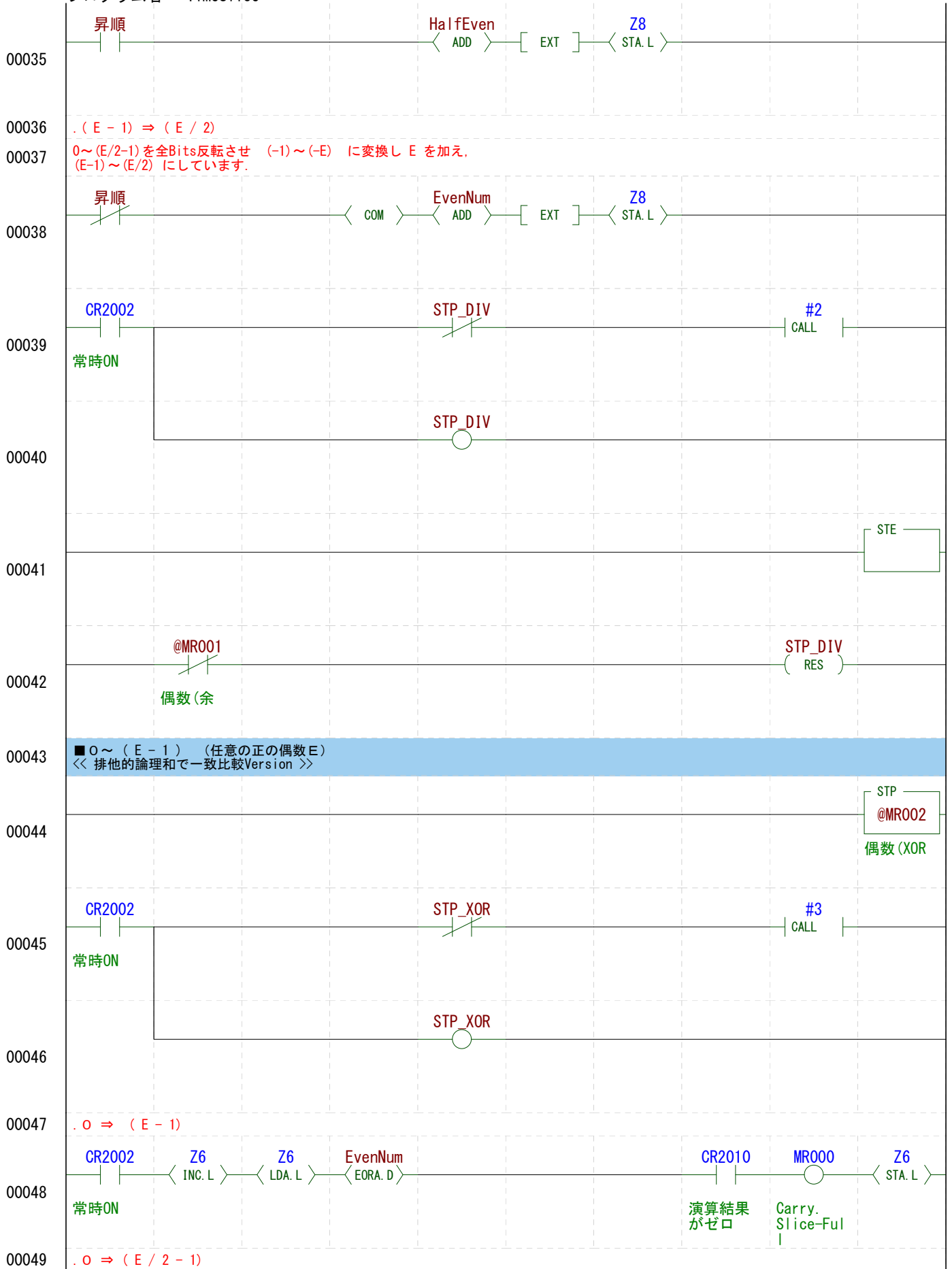
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : TimeSlice



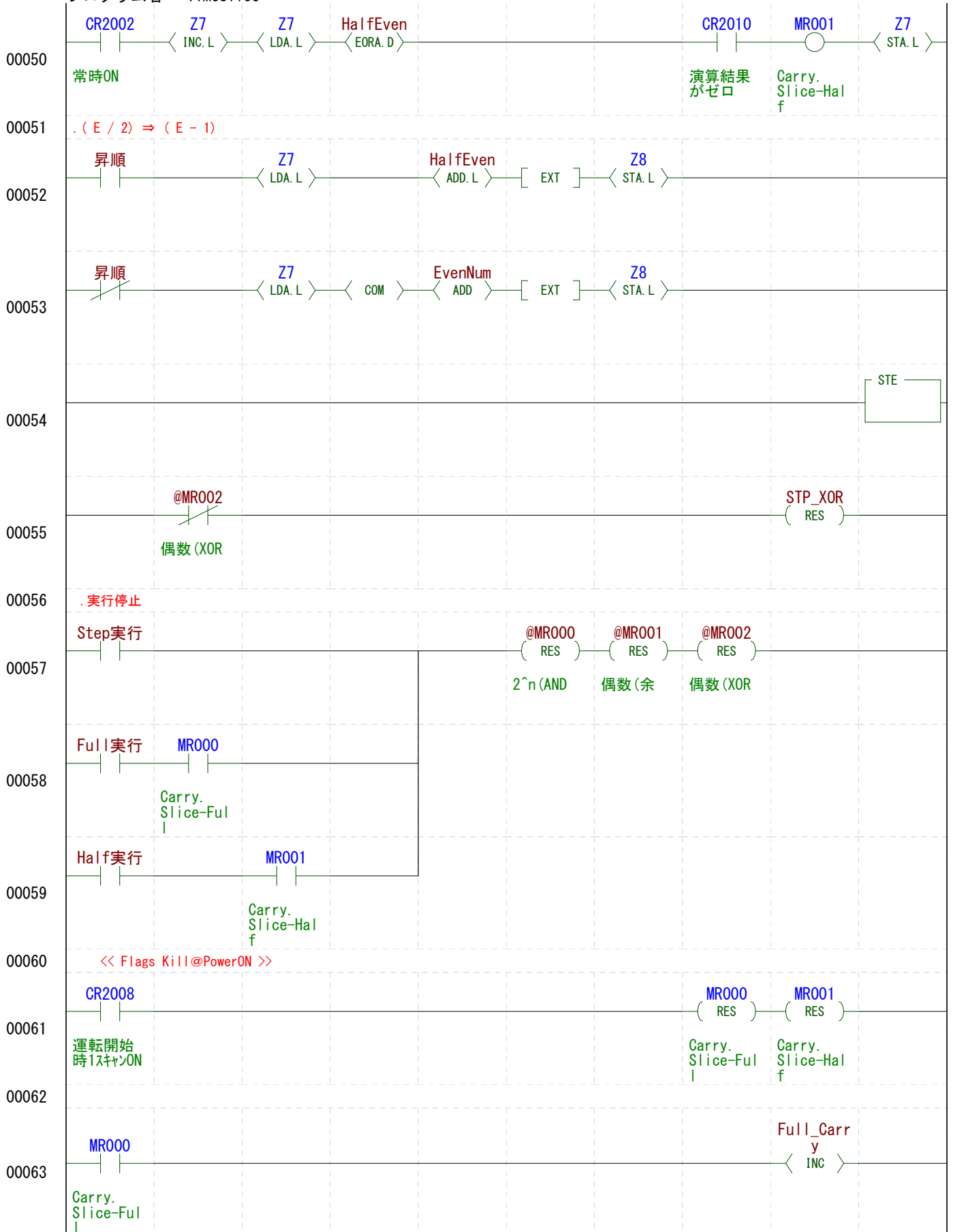
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : TimeSlice



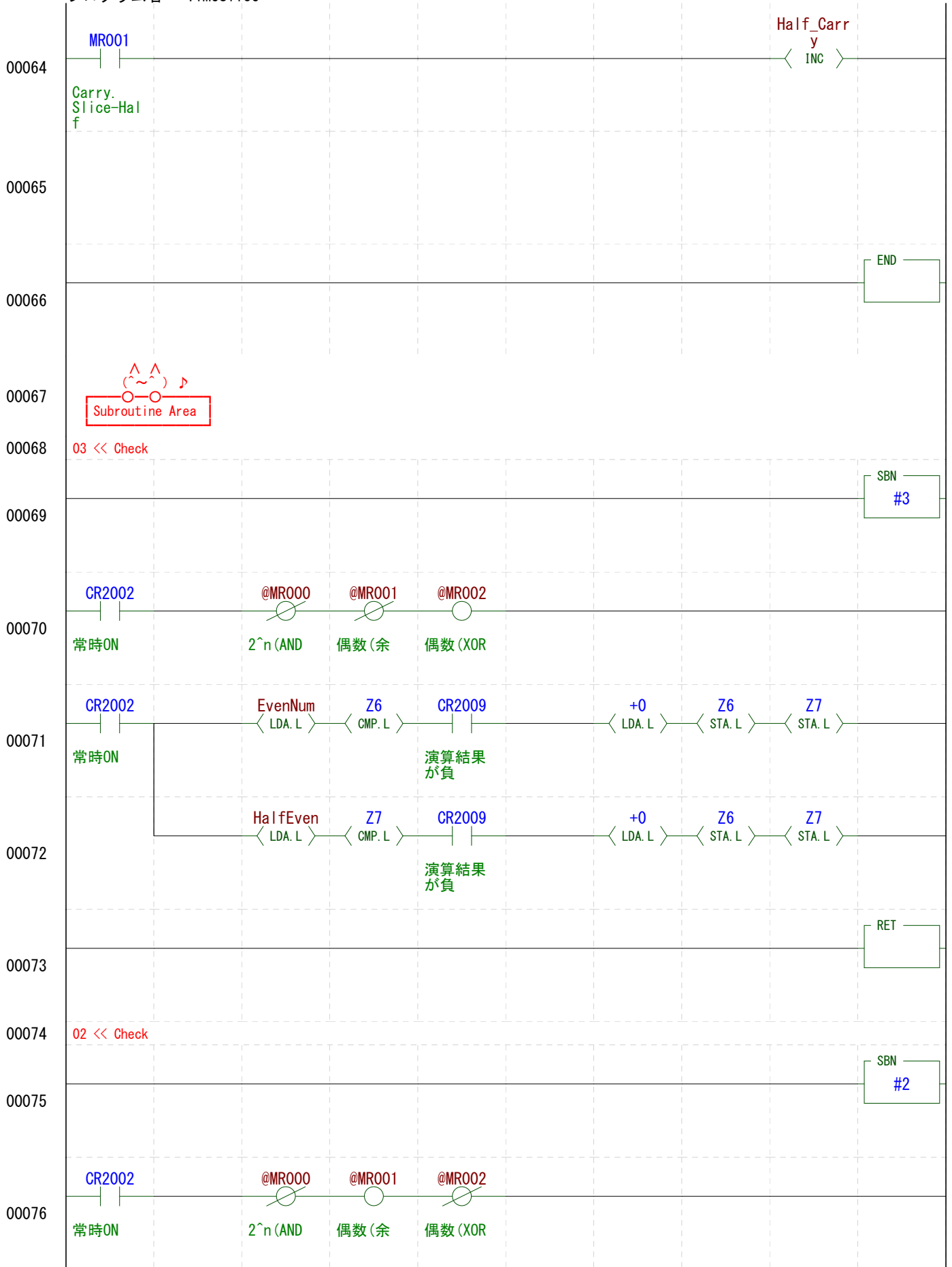
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : TimeSlice



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : TimeSlice



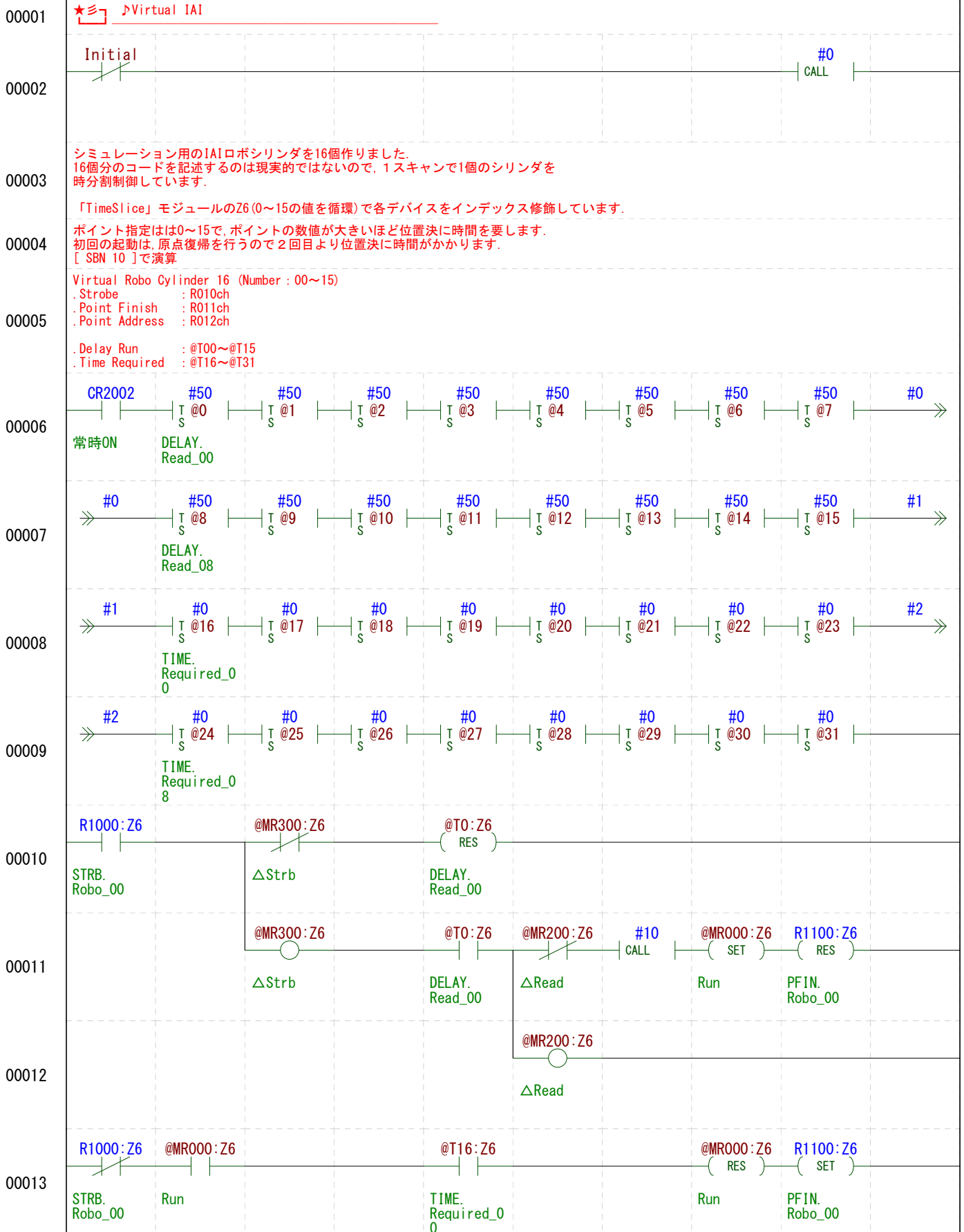
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : TimeSlice



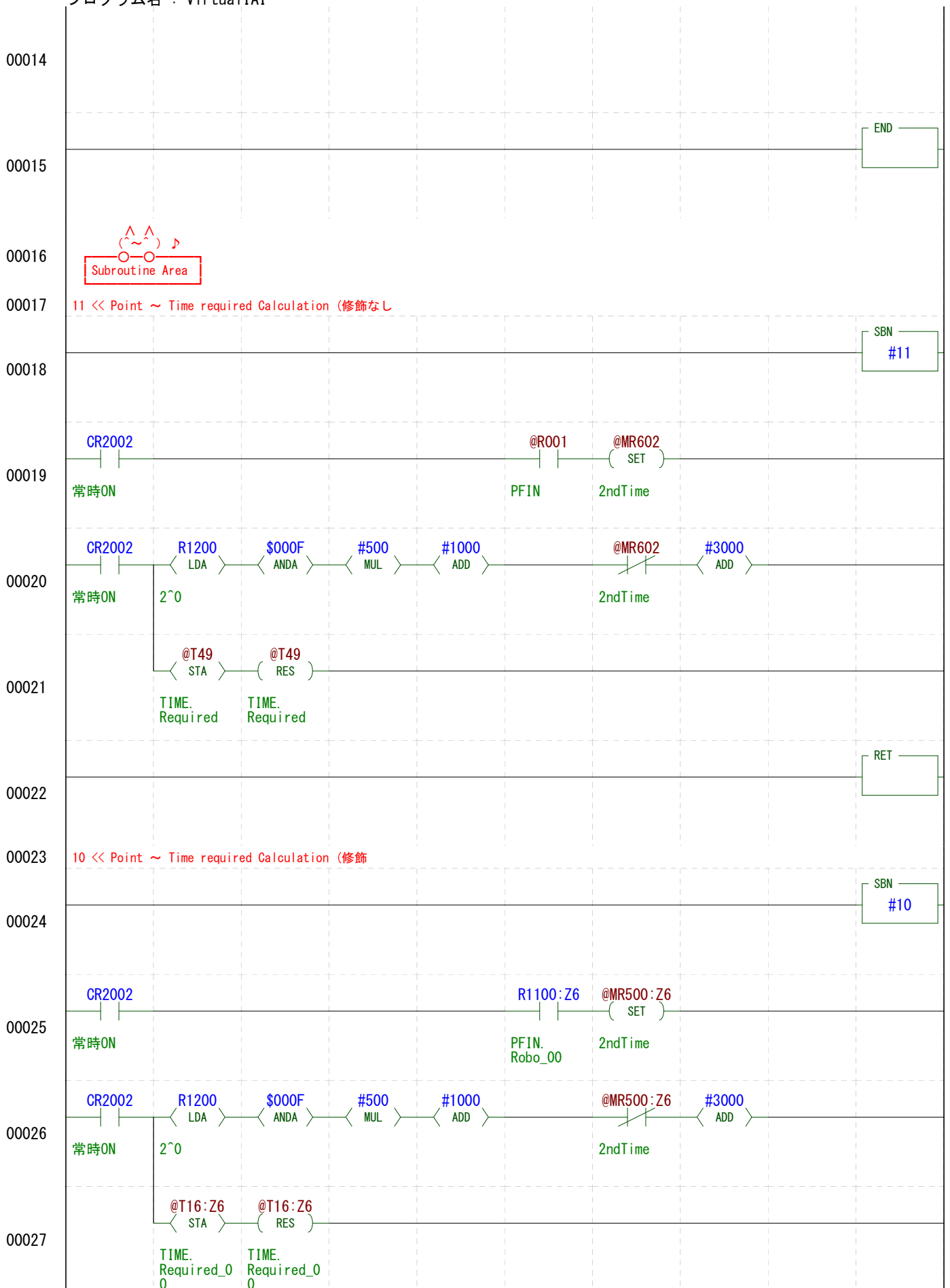
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : VirtualIAI



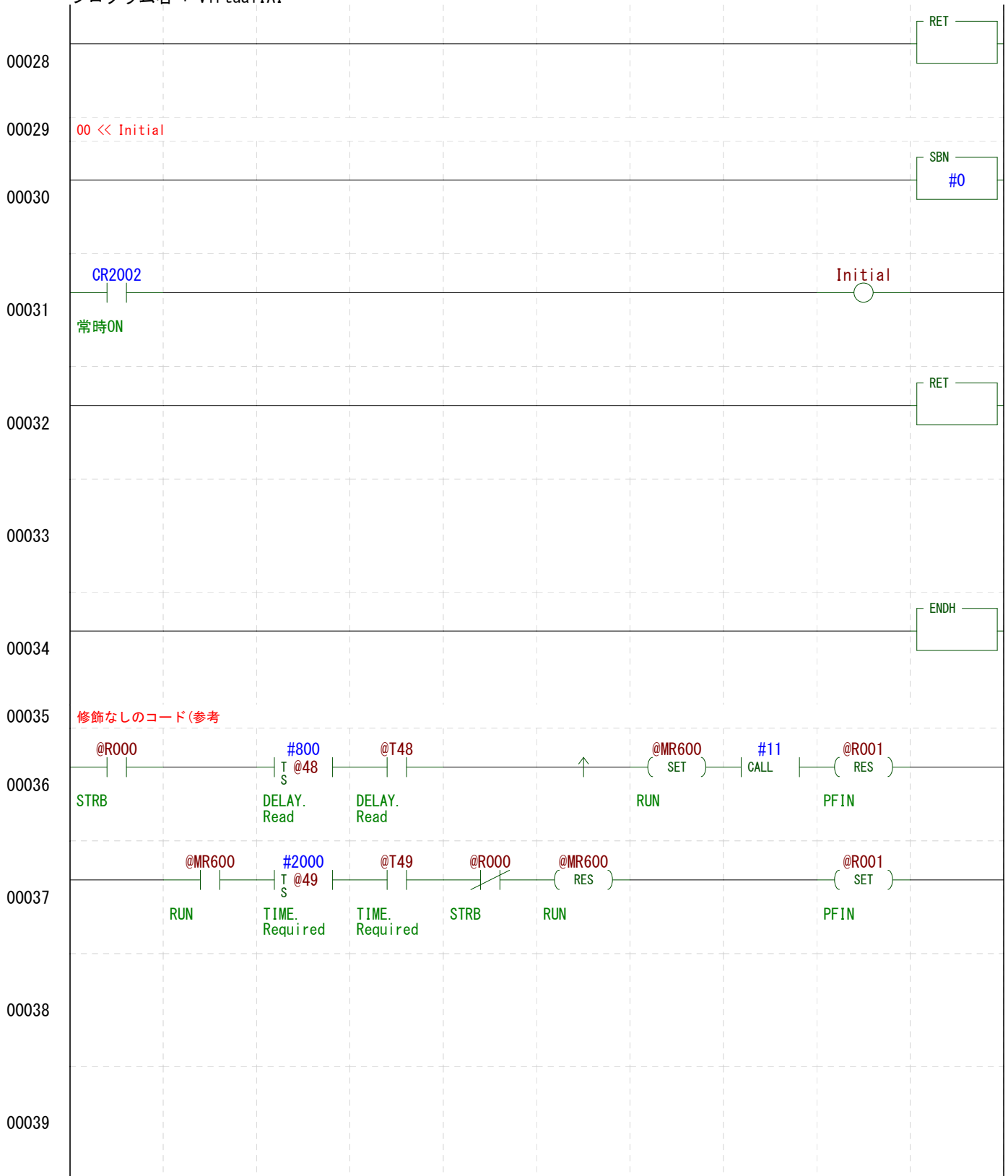
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : VirtualIAI



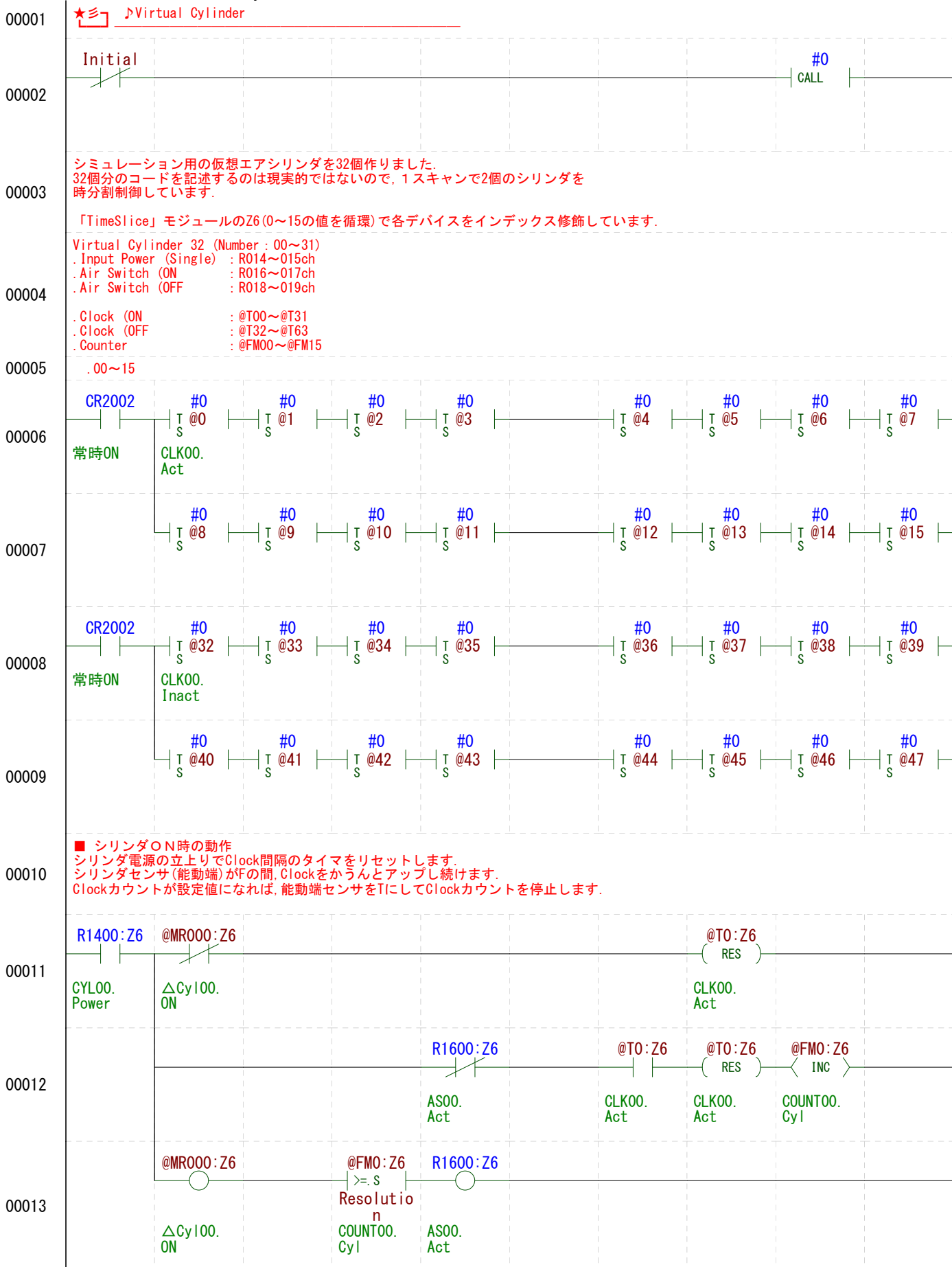
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : VirtualIA1



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : VirtualCylinder



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 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

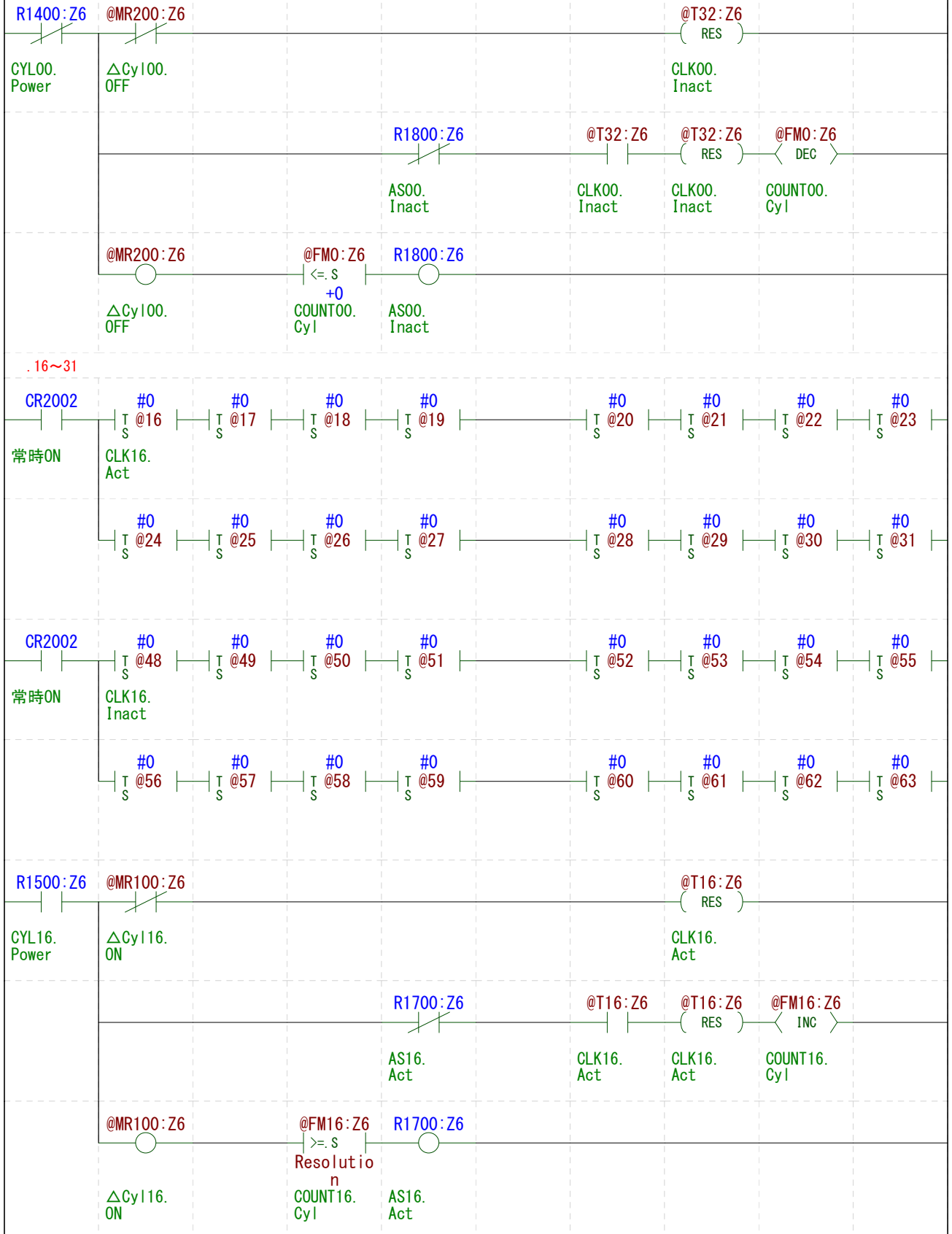
00021

00022

00023

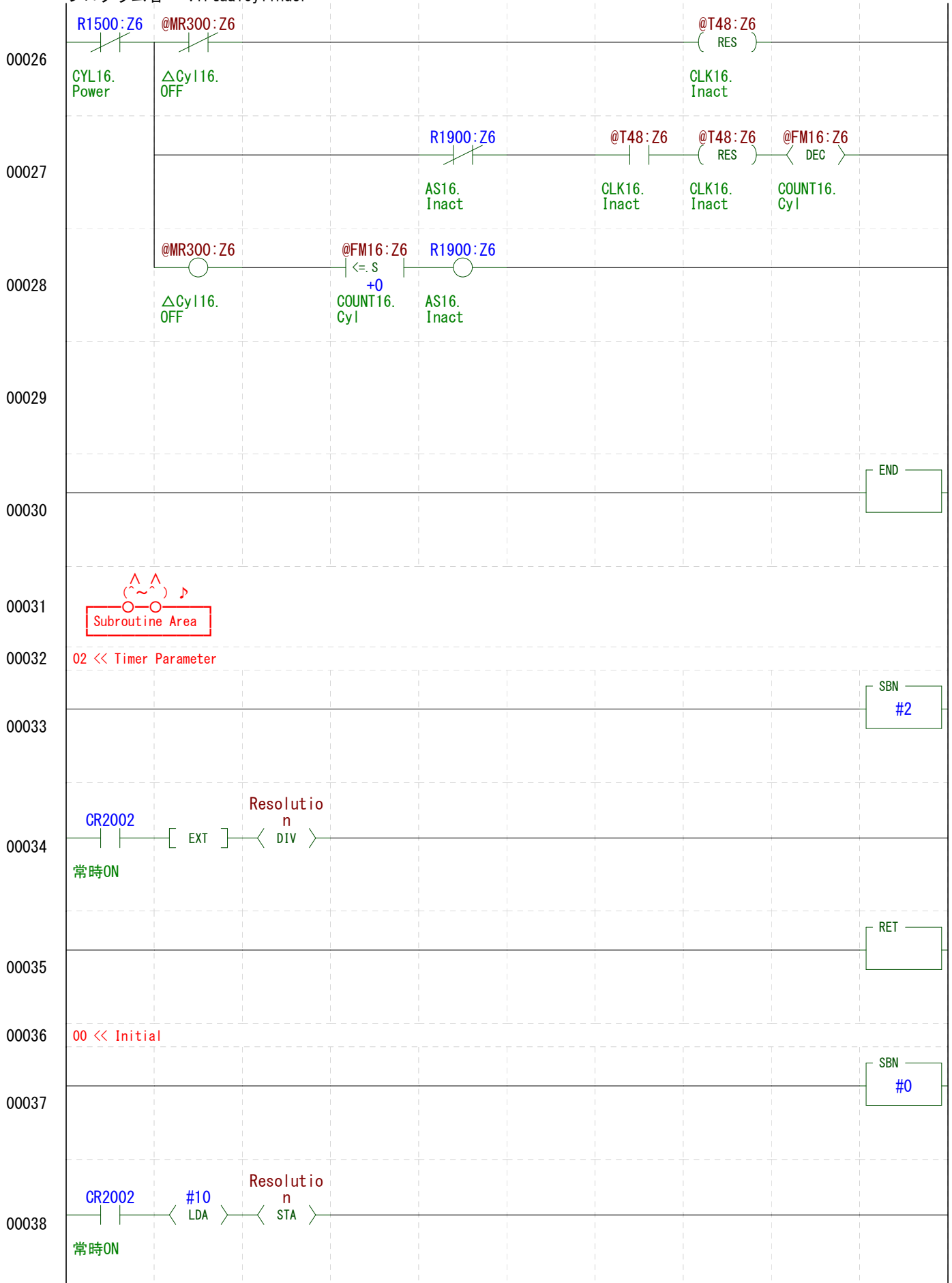
00024

00025



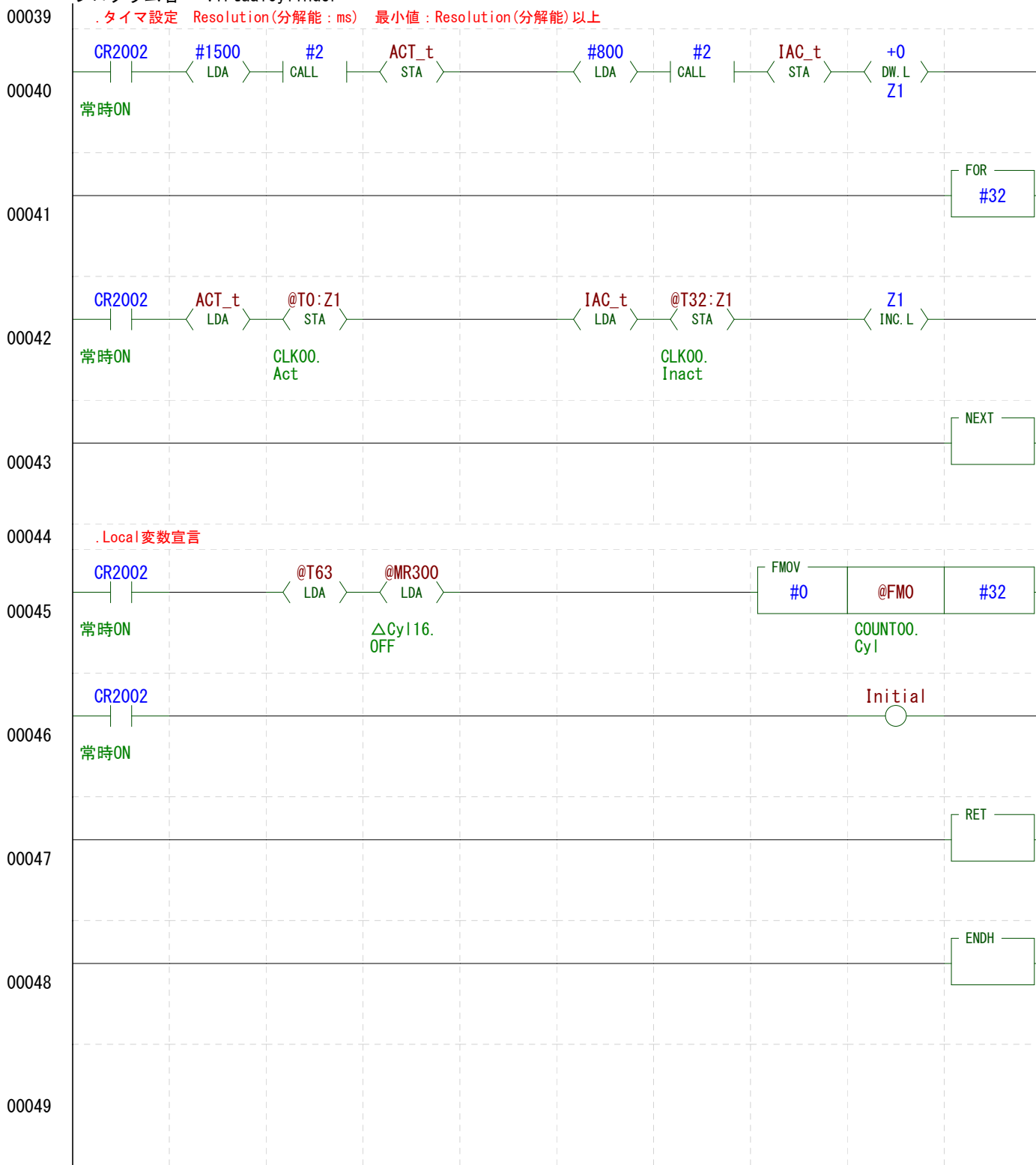
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : VirtualCylinder



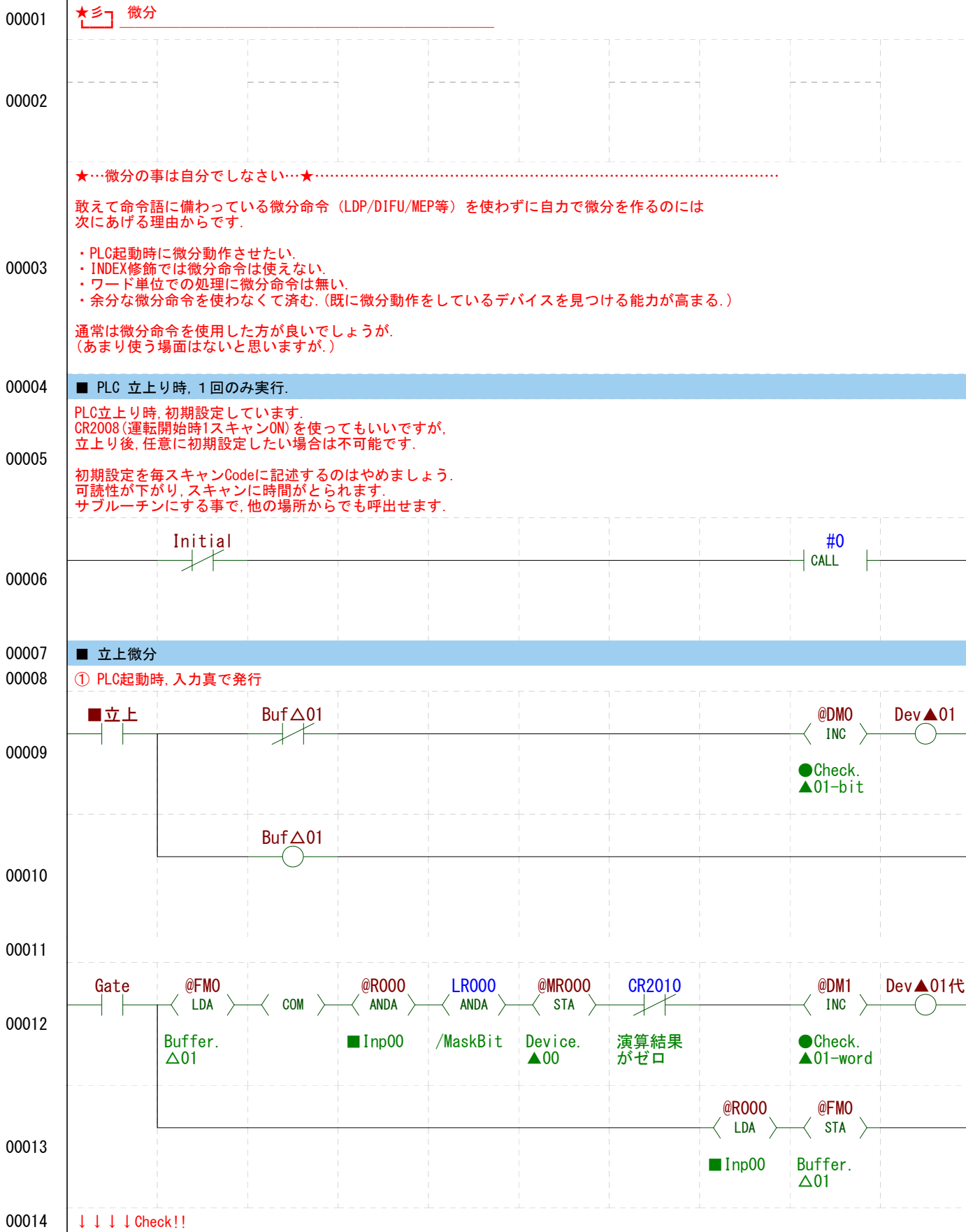
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : VirtualCylinder



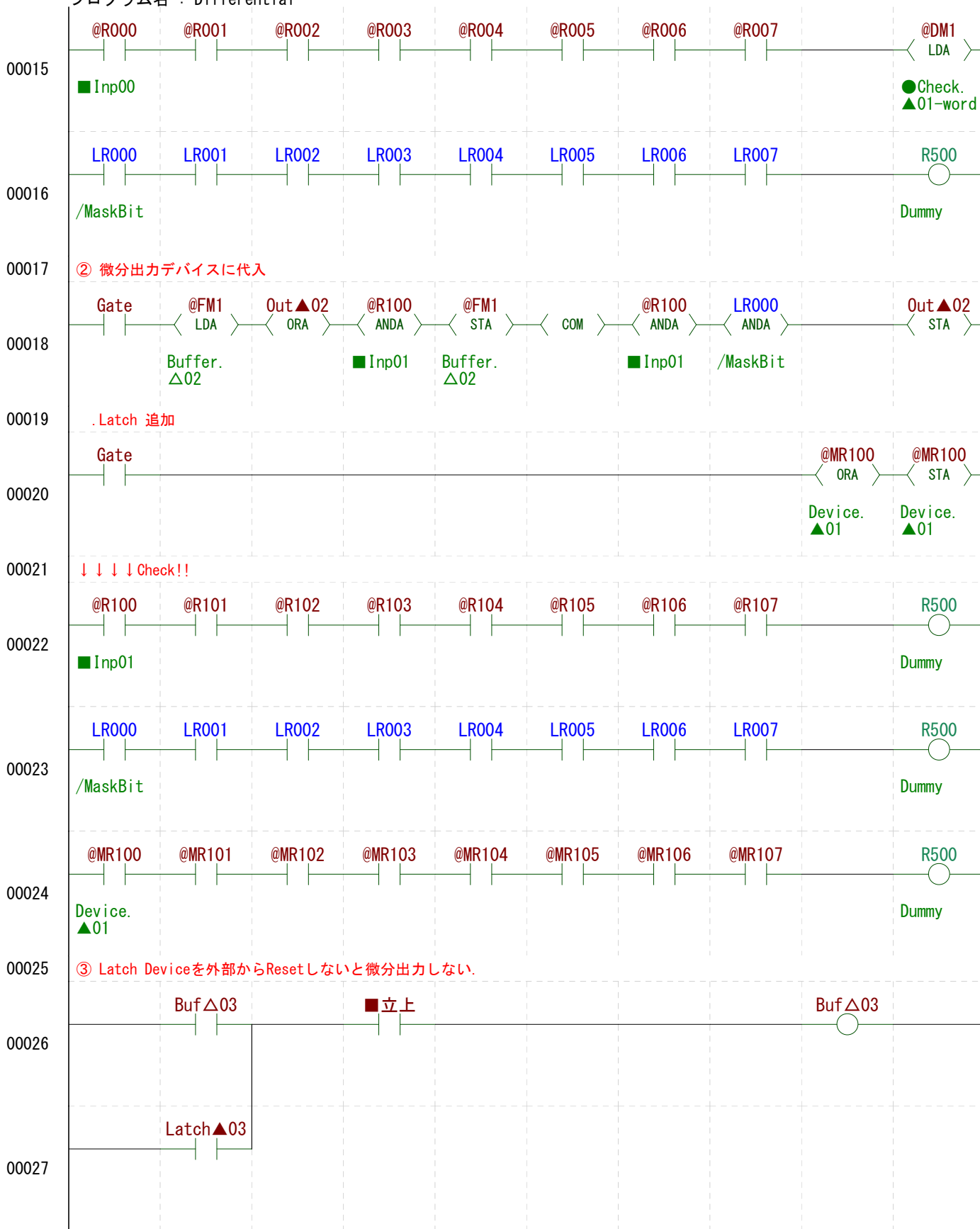
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_codel_01b
 プログラム名 : Differential



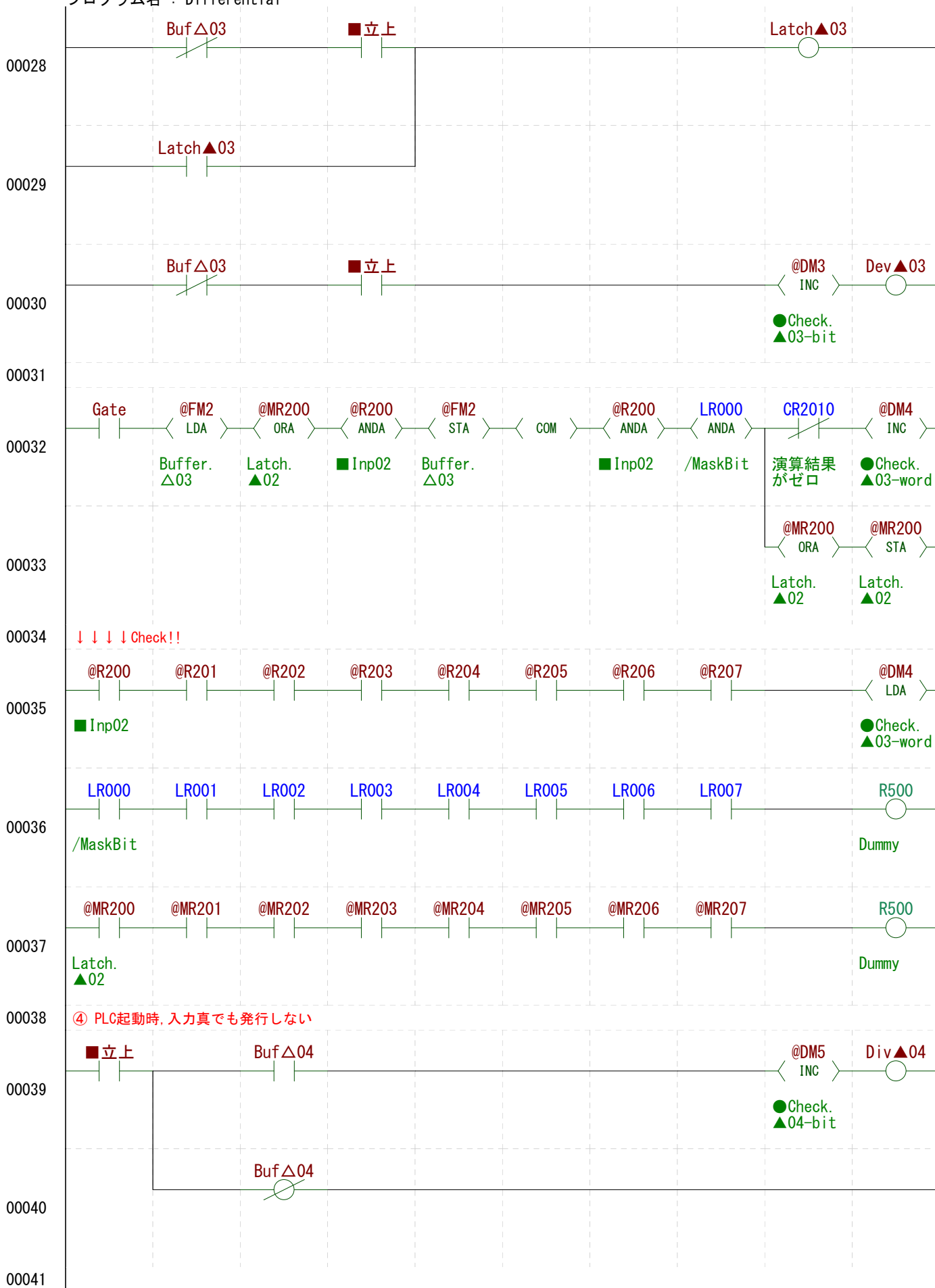
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Differential



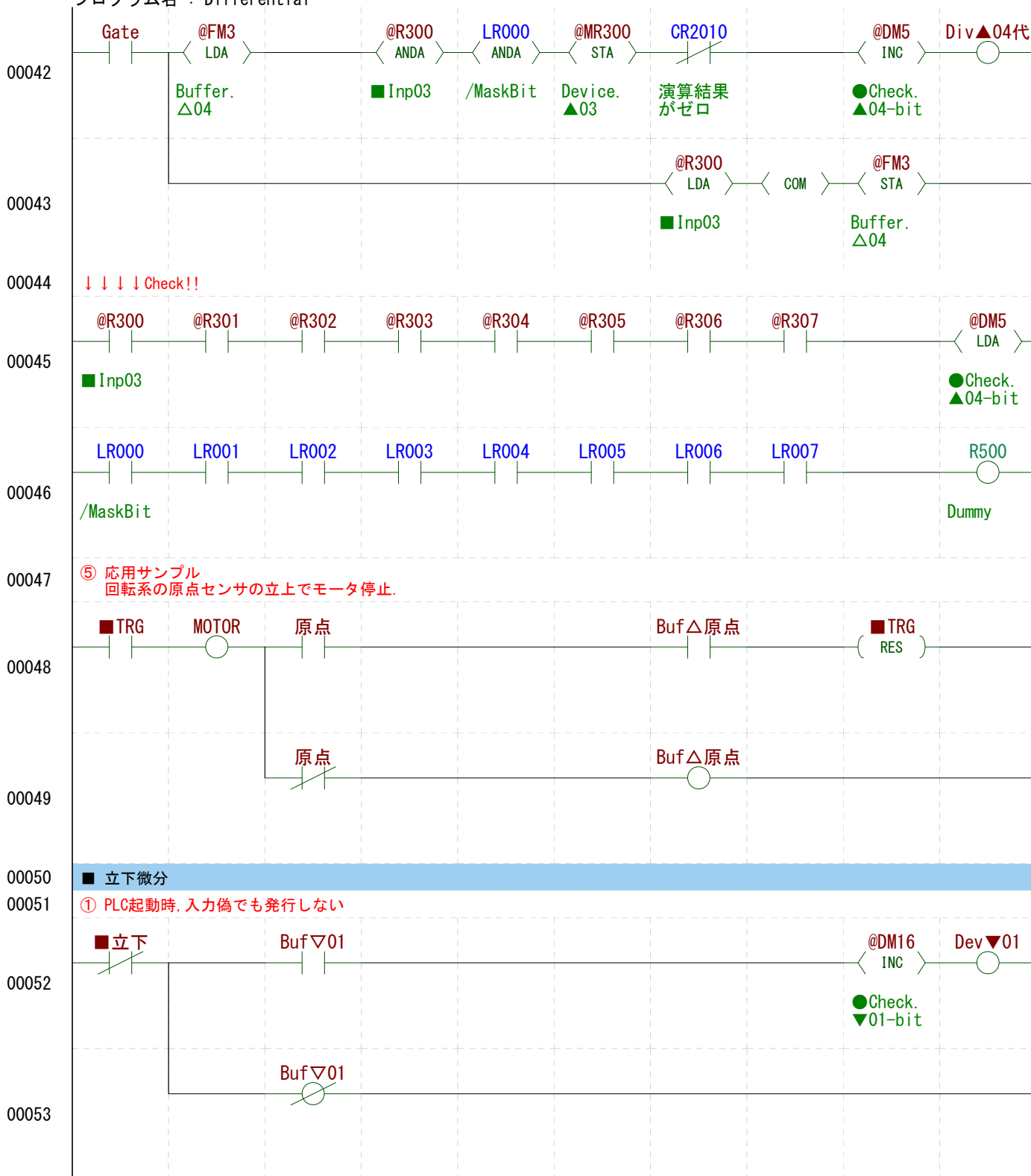
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Differential



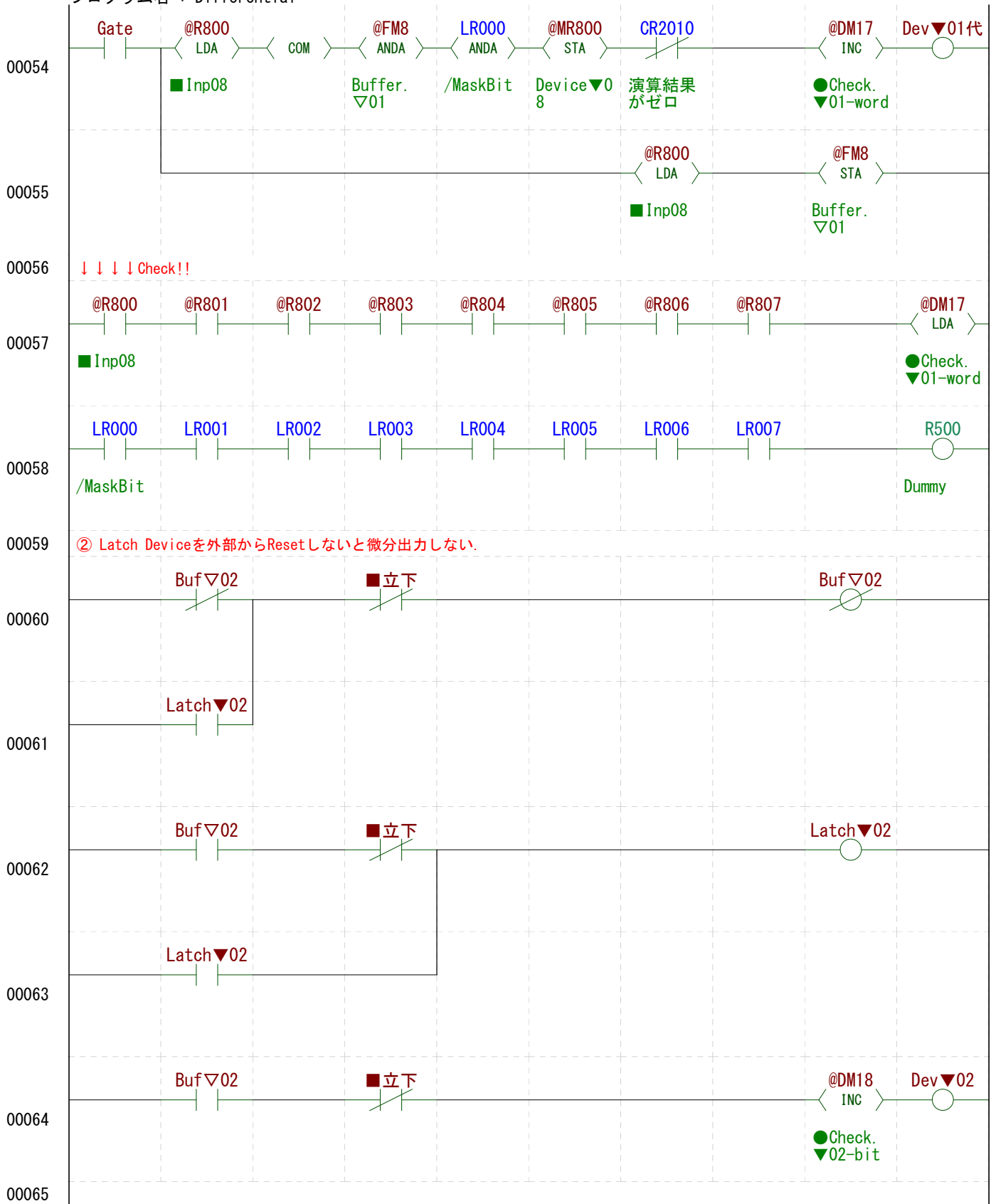
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Differential



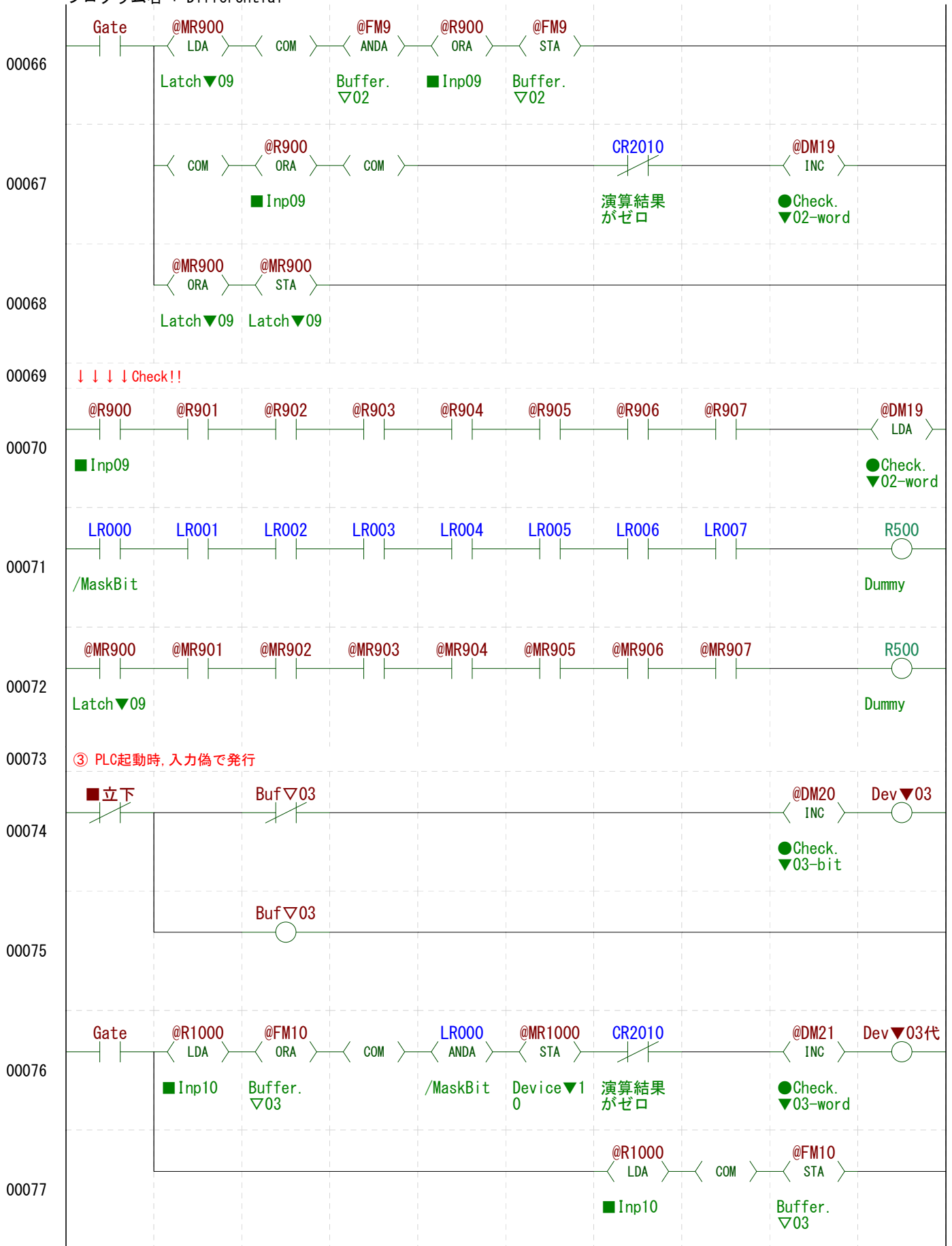
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Differential



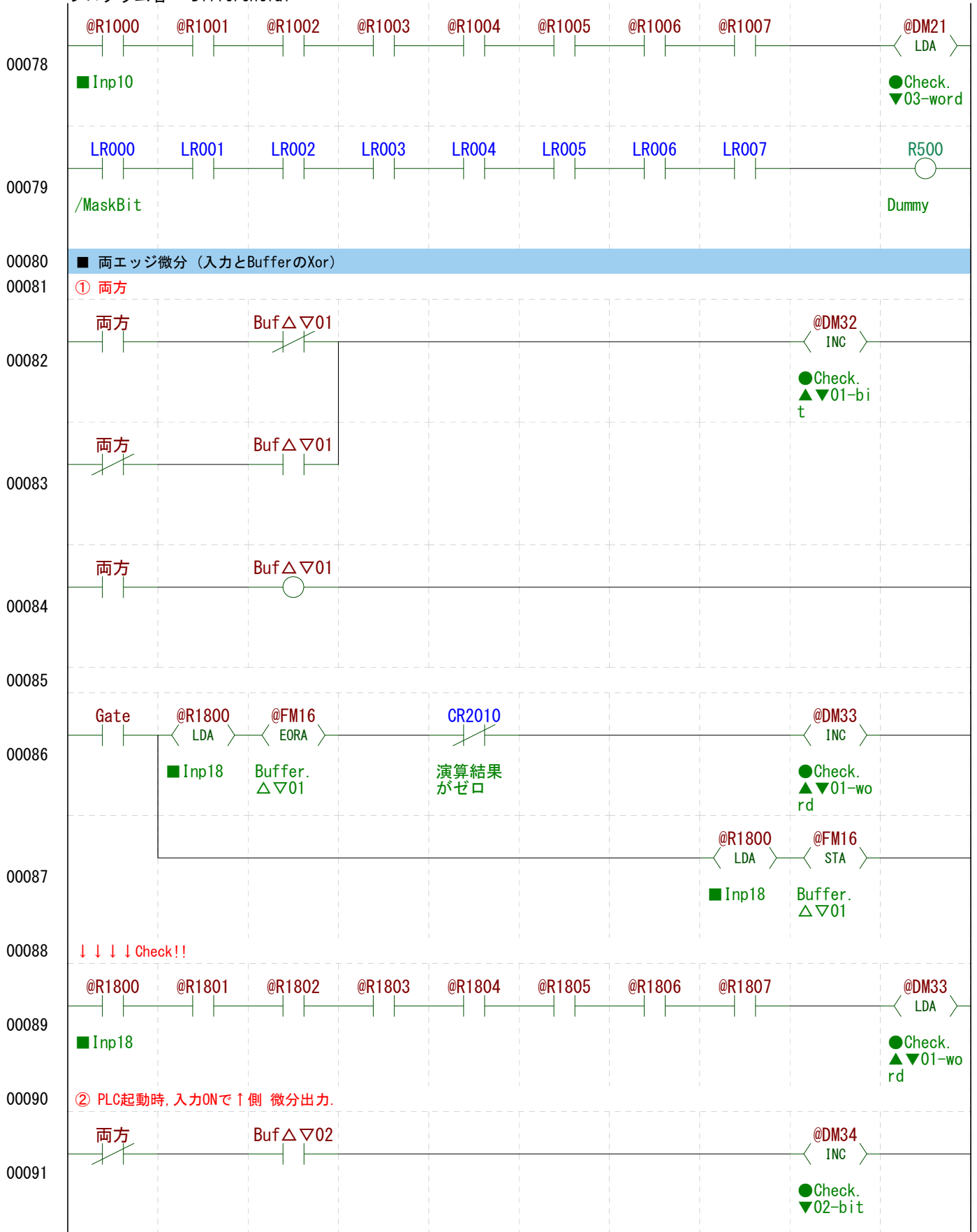
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Differential



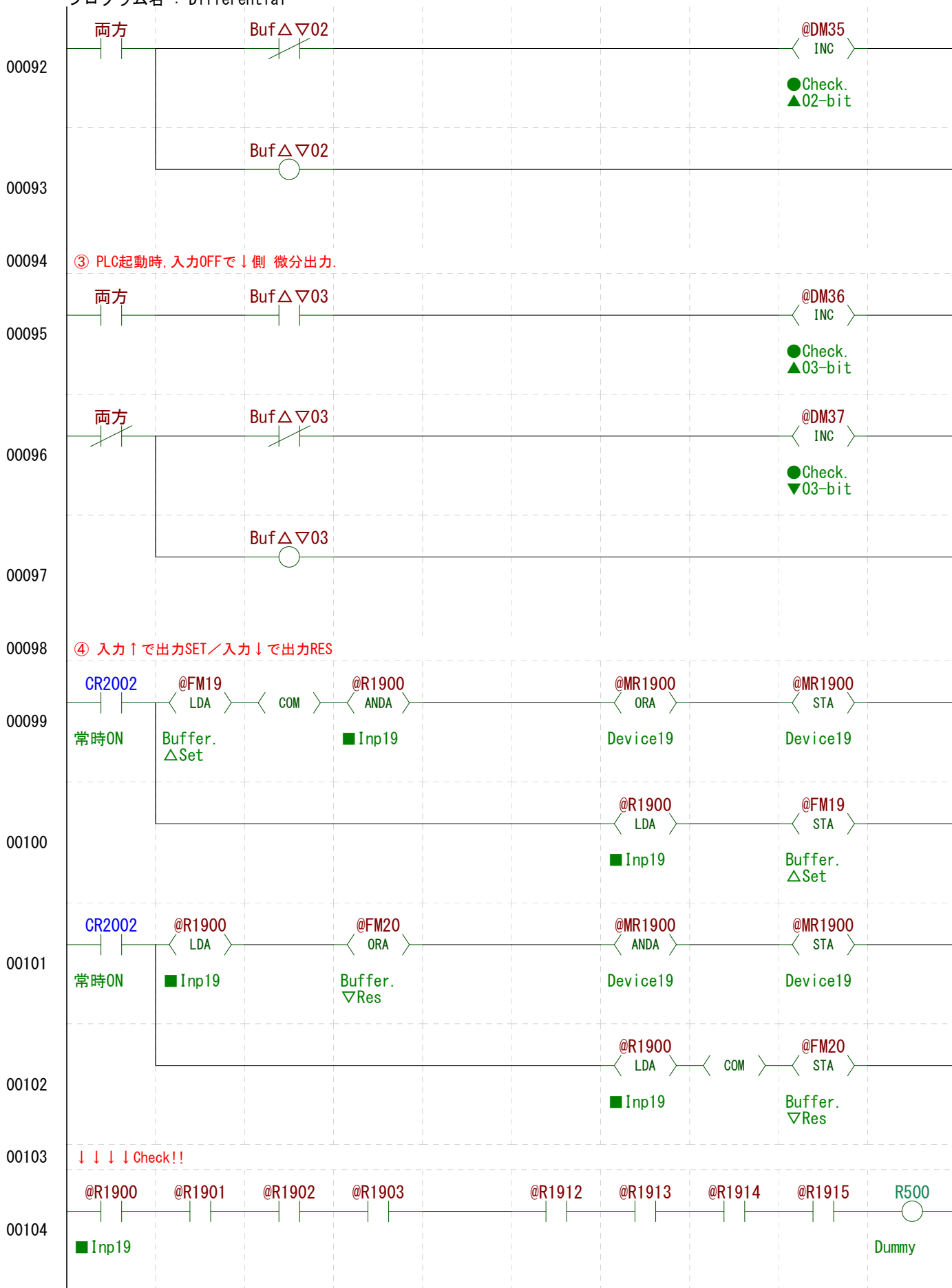
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Differential



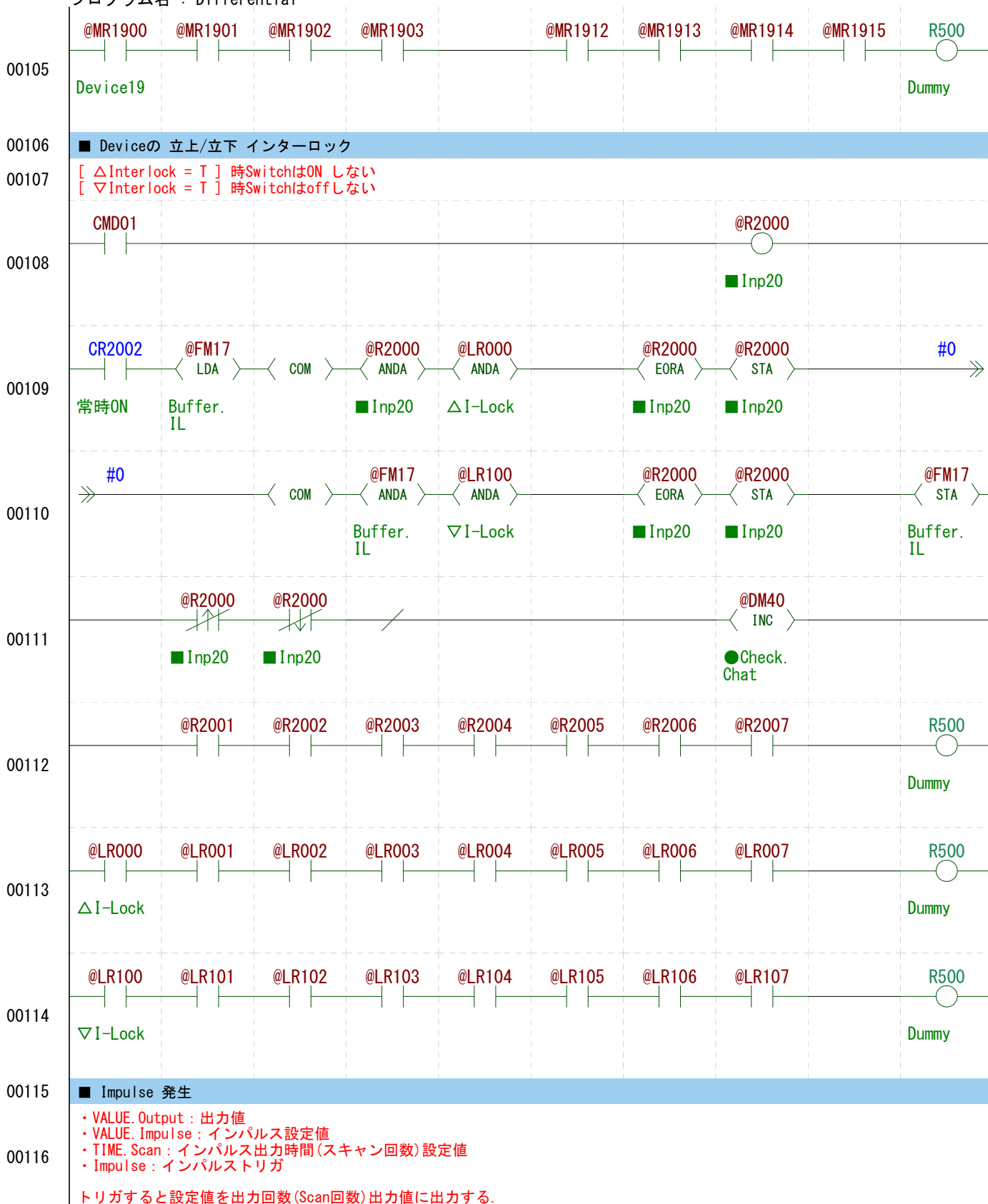
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Differential



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Differential



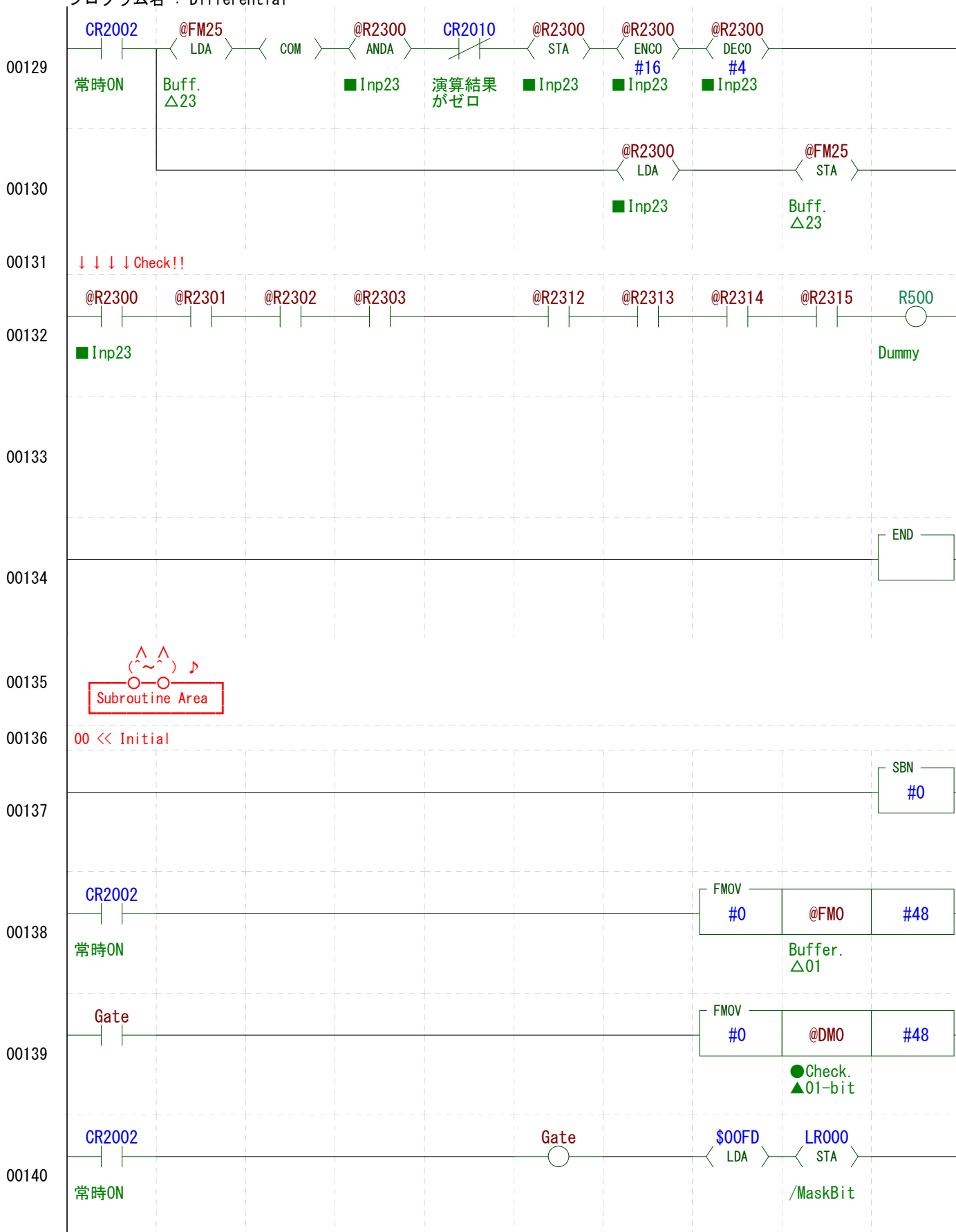
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_codel_01b
 プログラム名 : Differential



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Differential



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
プログラム名 : Differential



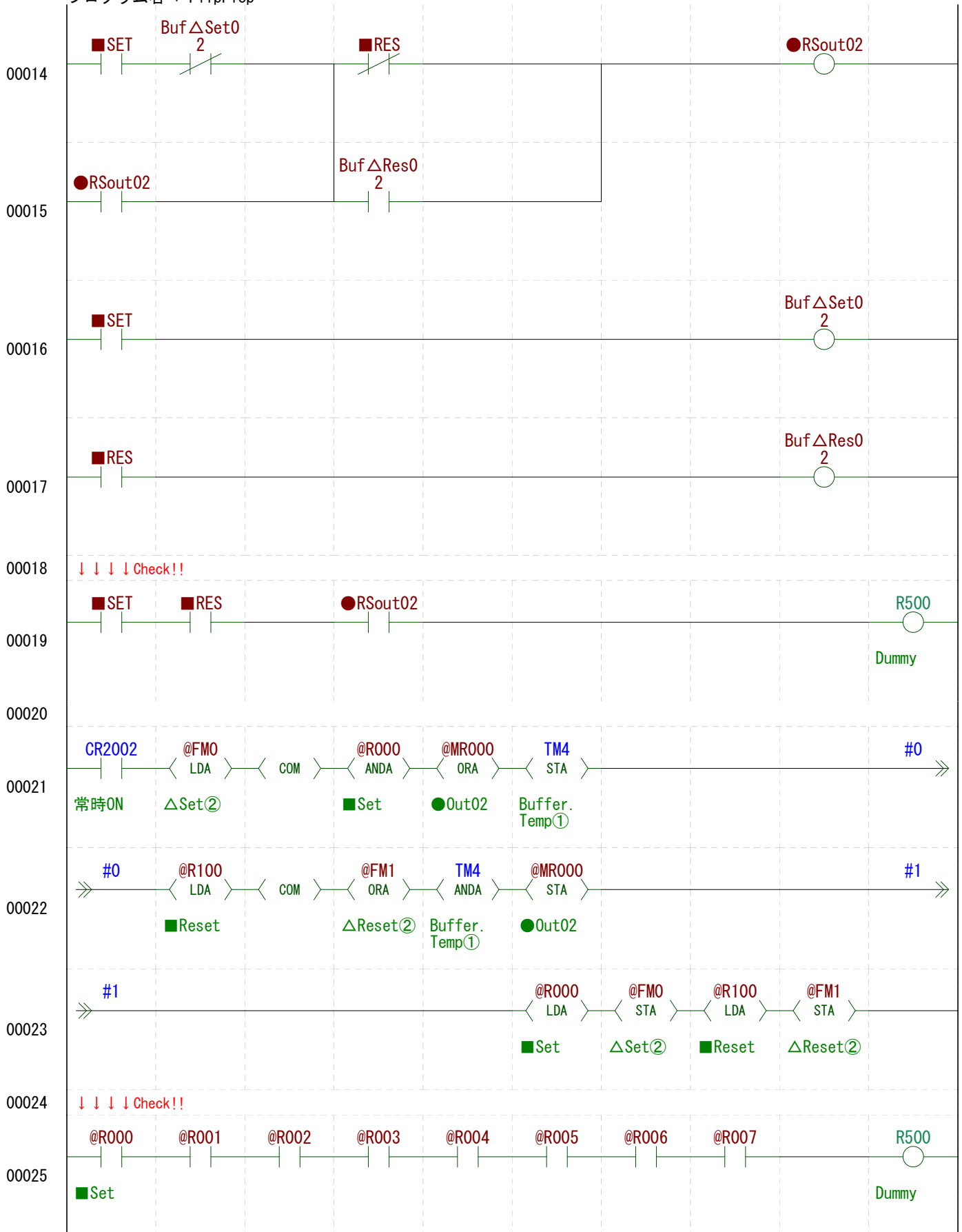
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : FlipFlop



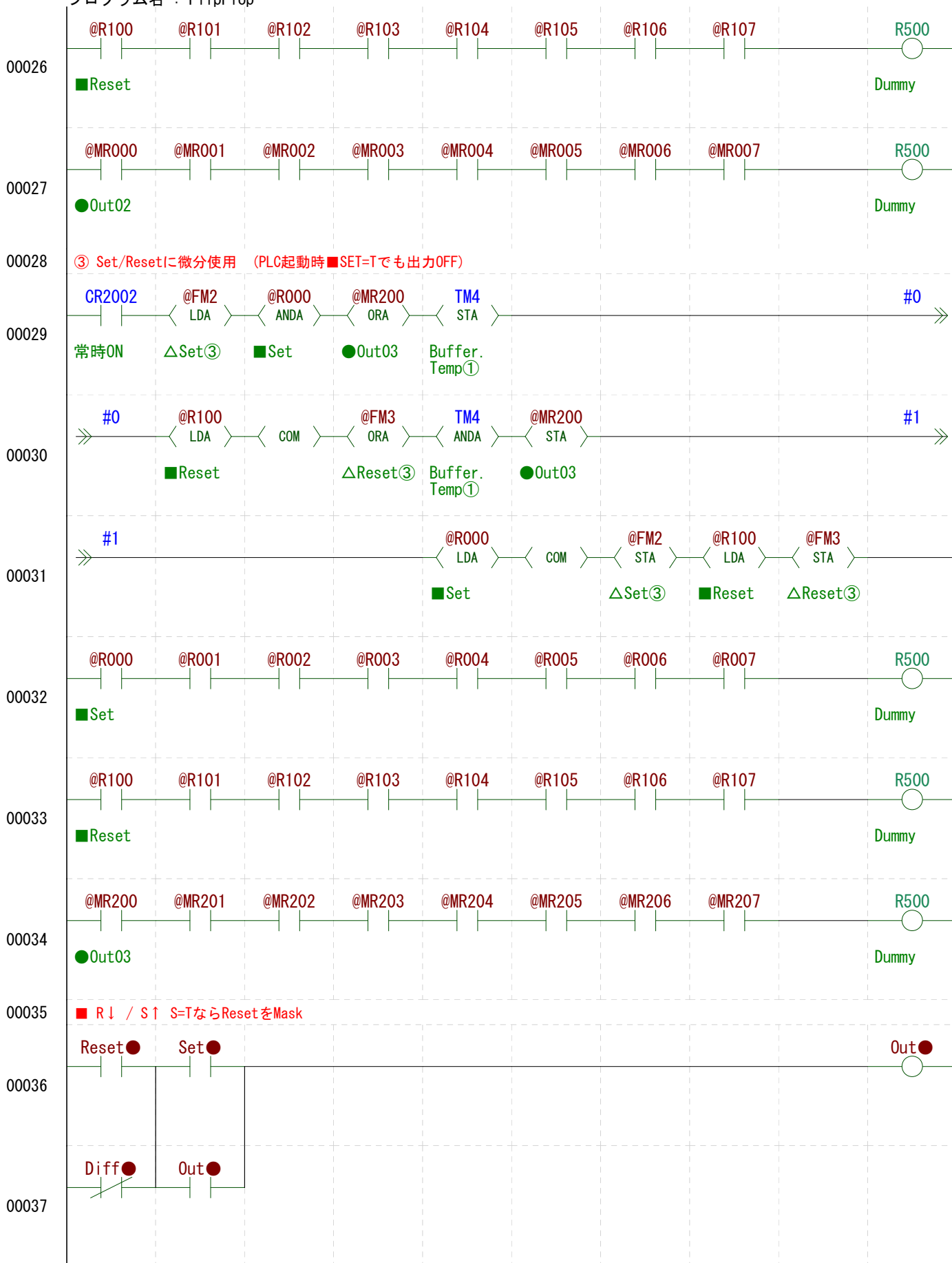
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : FlipFlop



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_codel_01b
 プログラム名 : FlipFlop



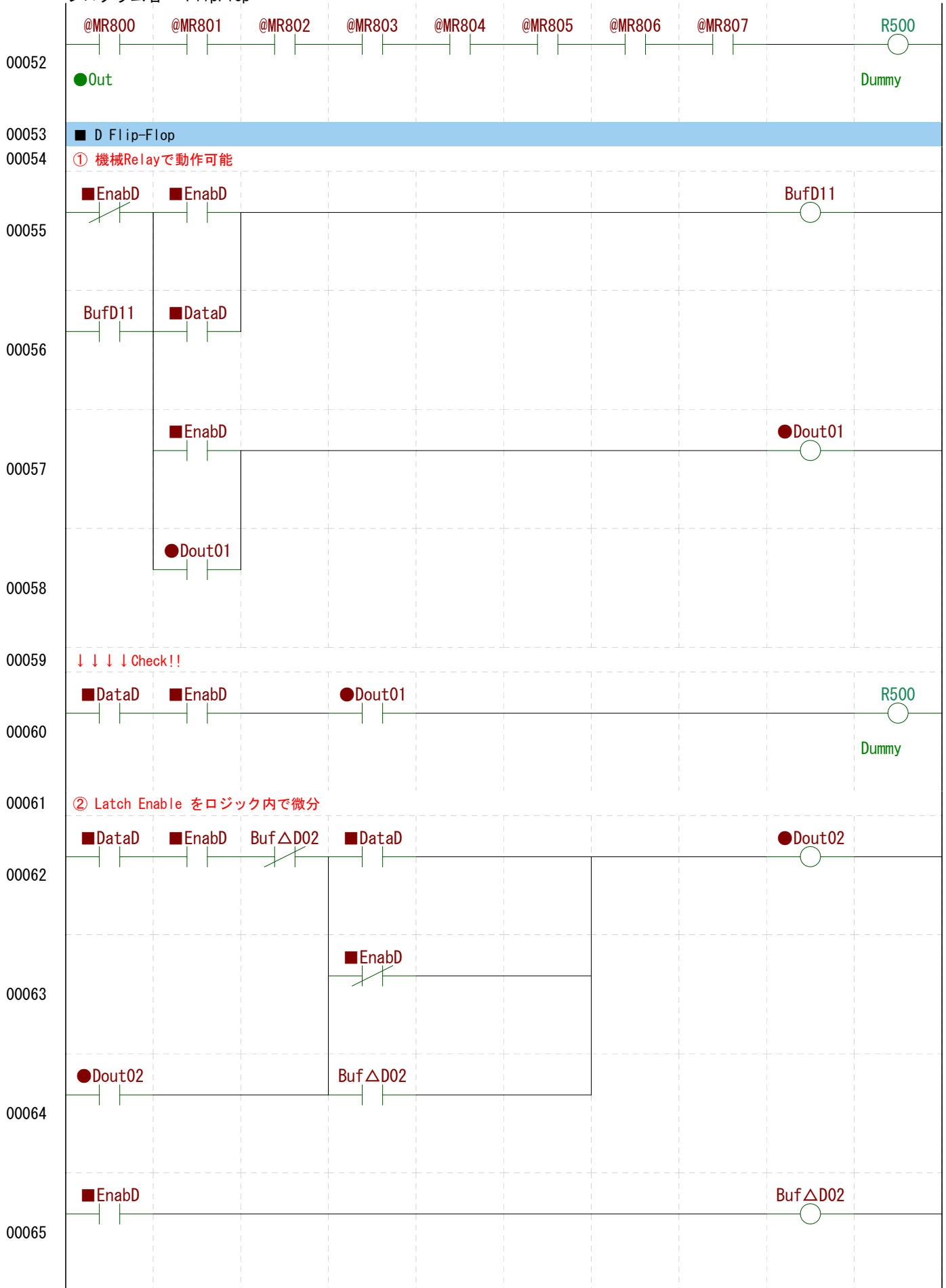
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : FlipFlop



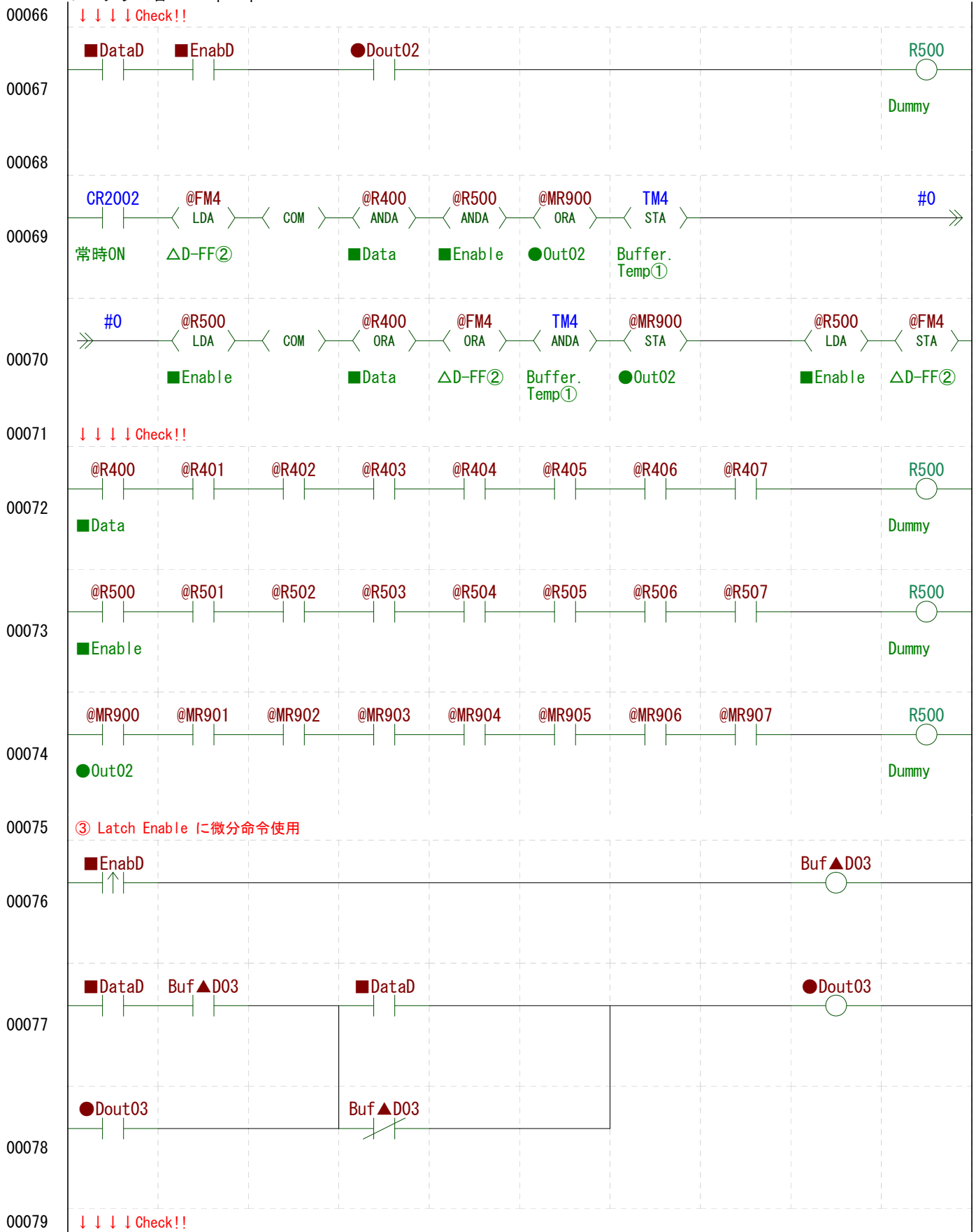
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : FlipFlop



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : FlipFlop



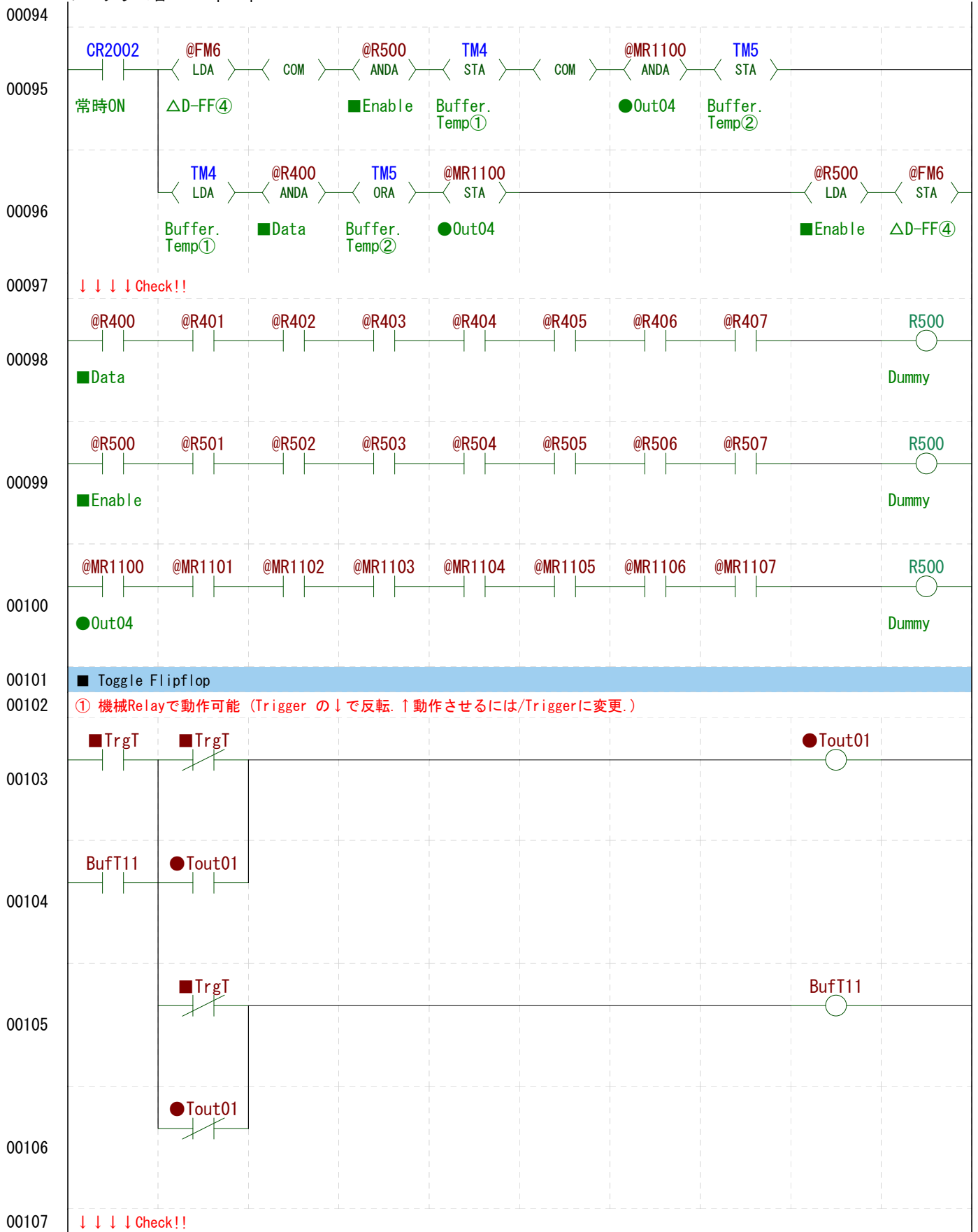
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : FlipFlop



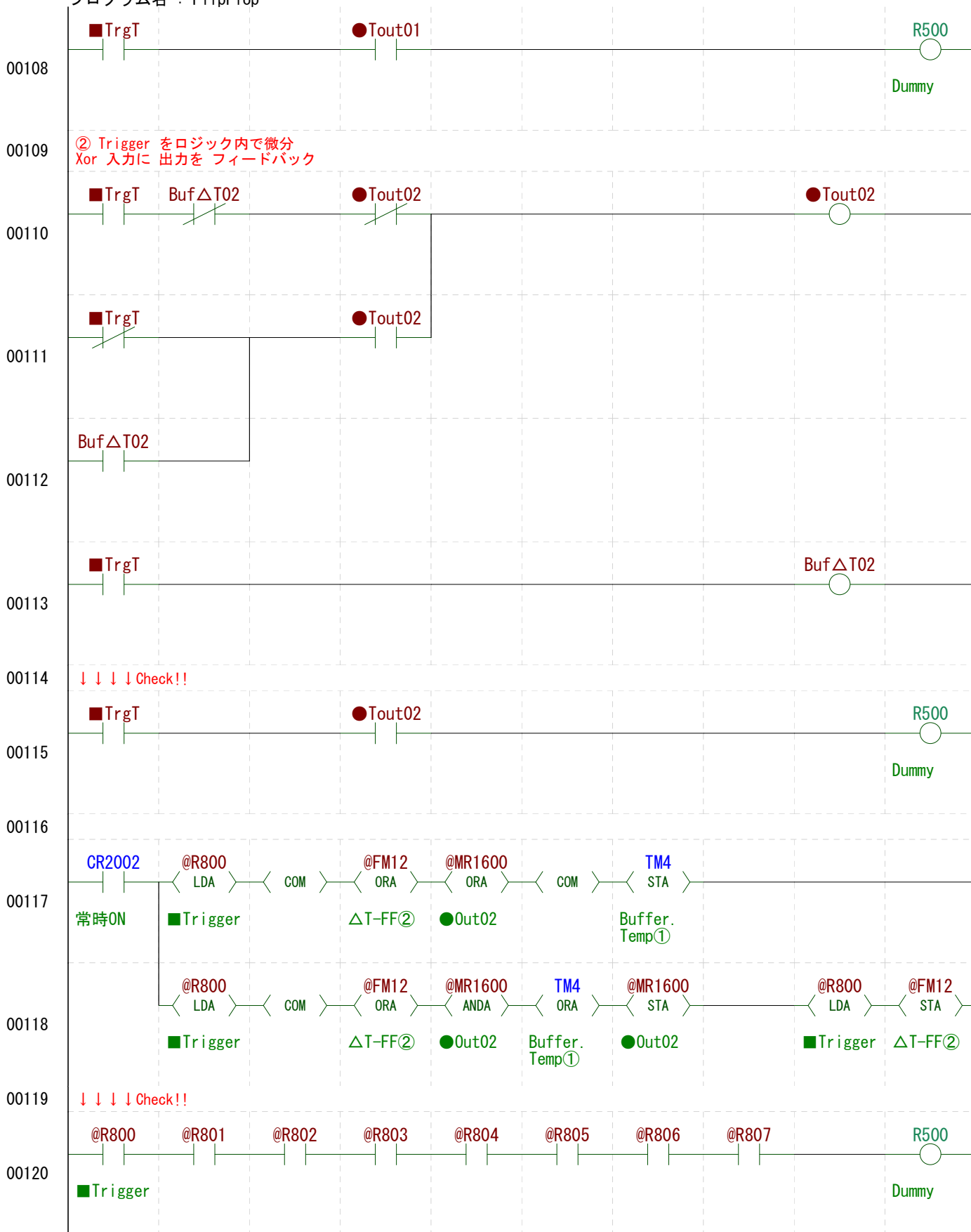
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : FlipFlop



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : FlipFlop



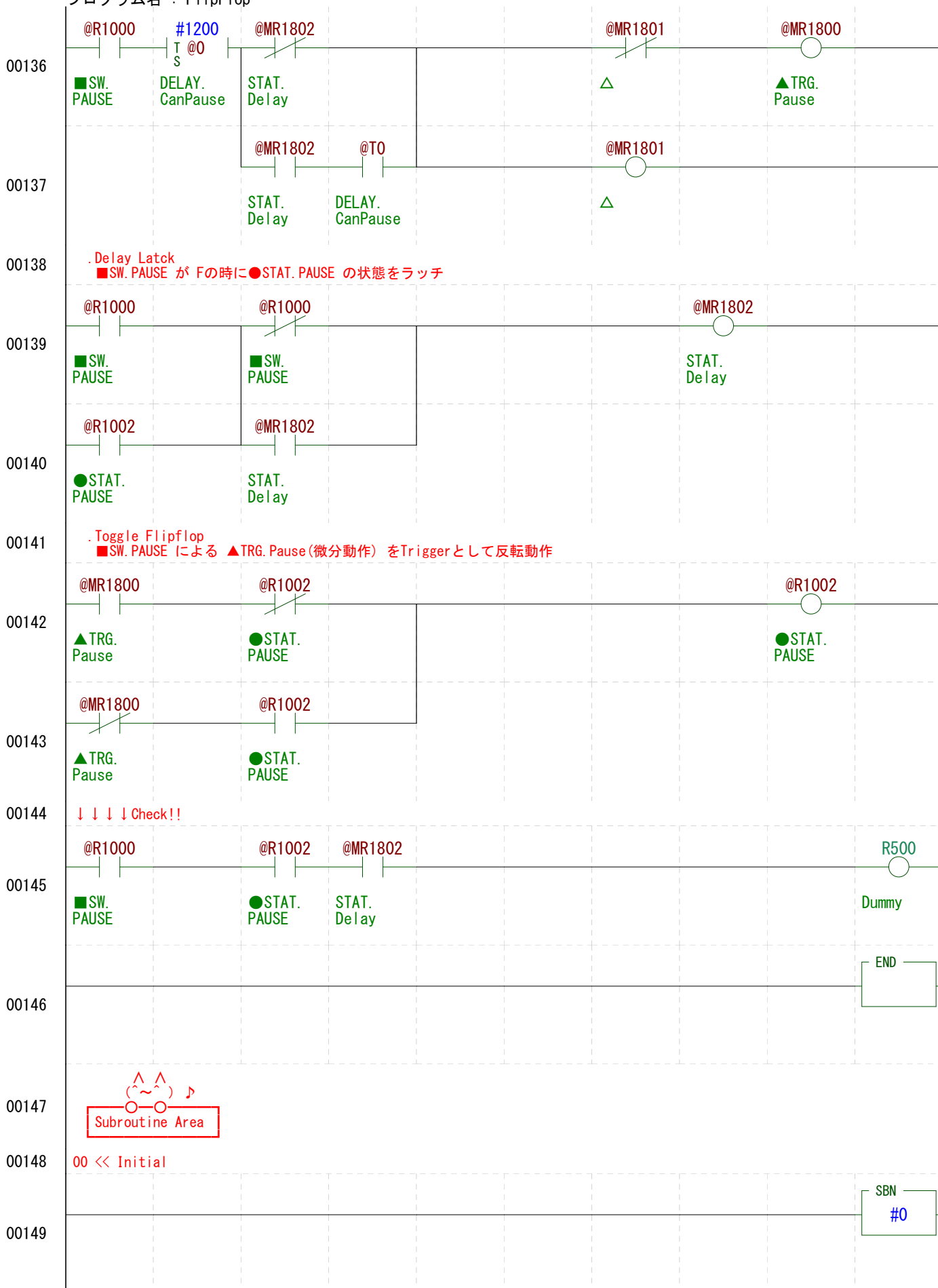
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : FlipFlop



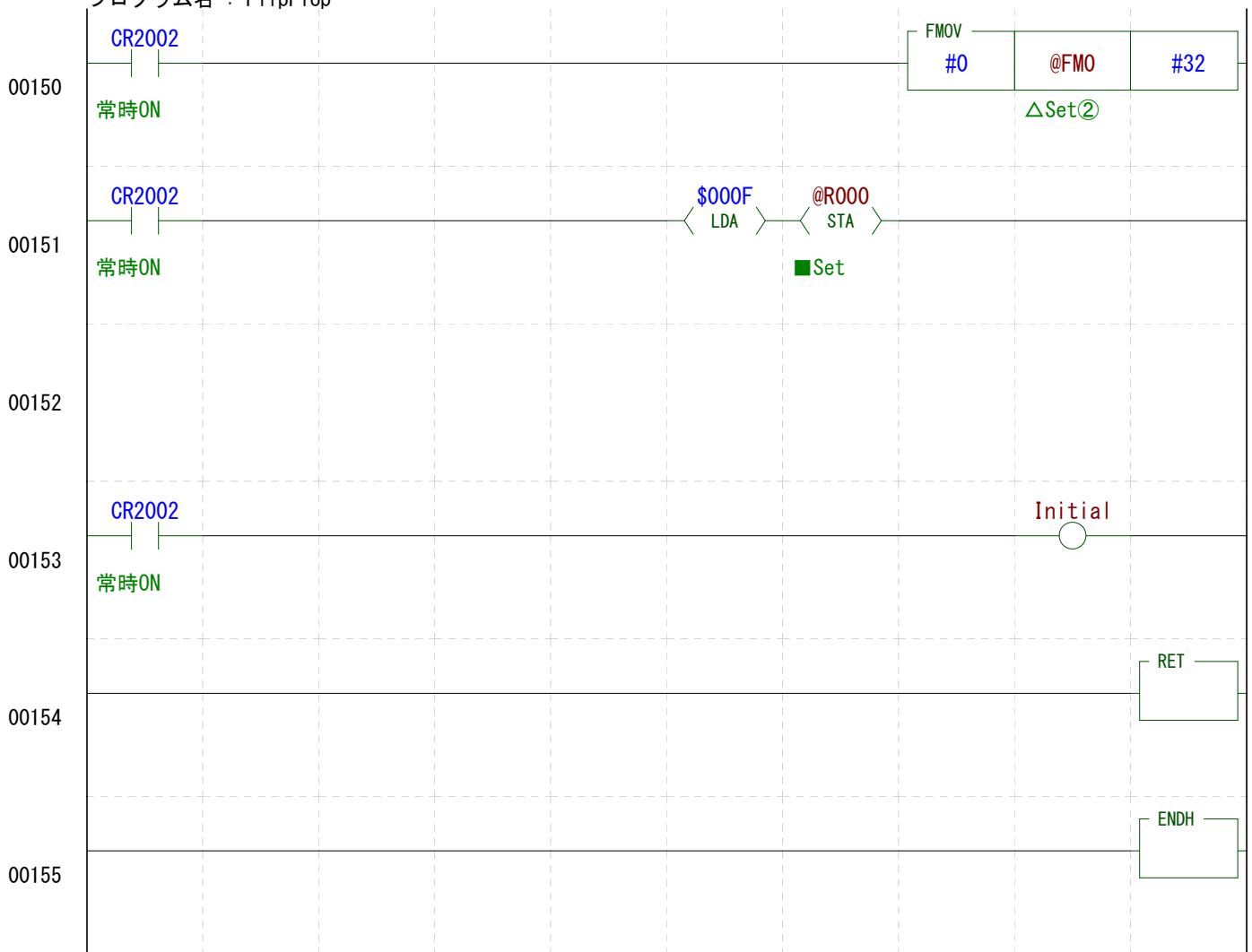
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : FlipFlop



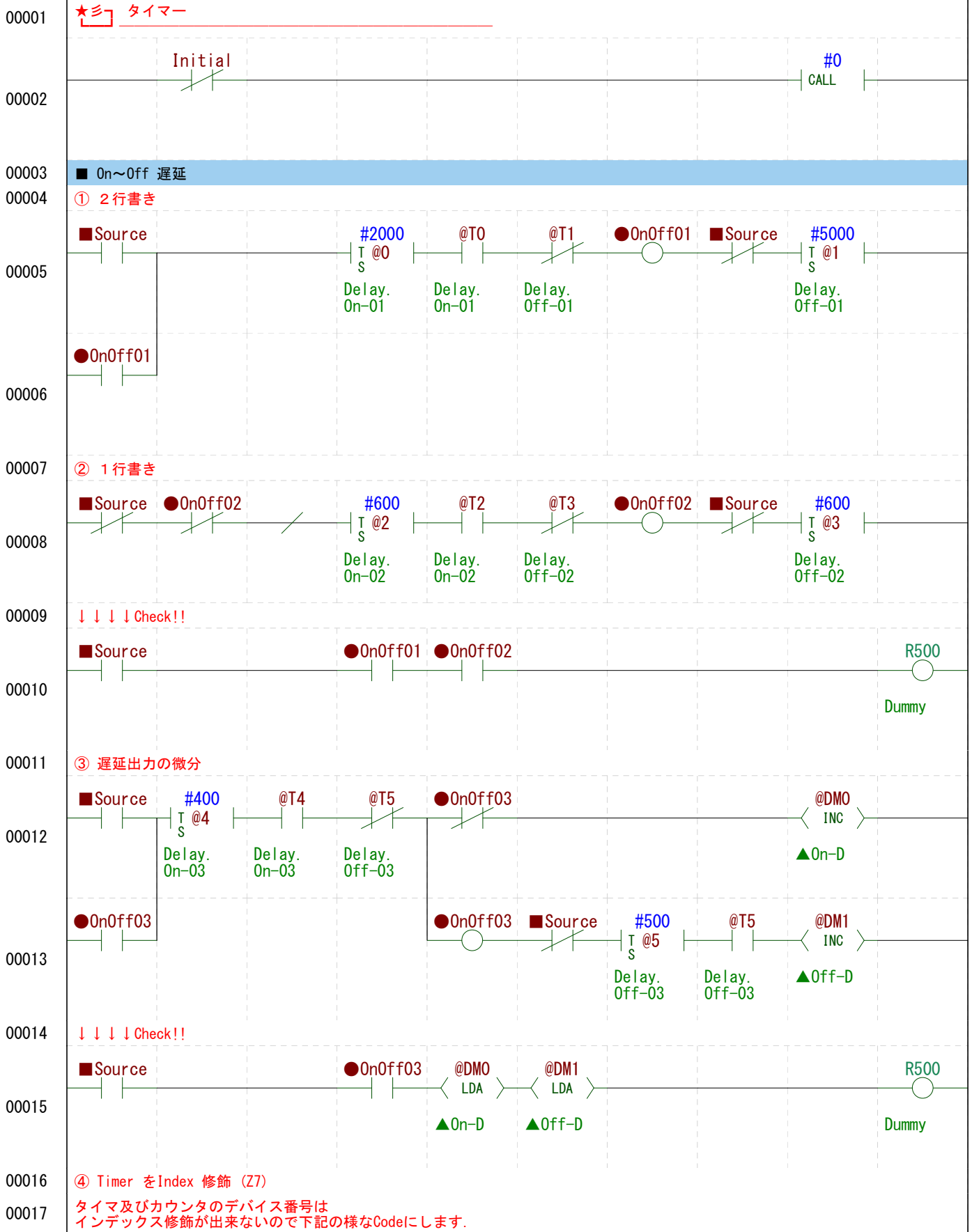
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
プログラム名 : FlipFlop



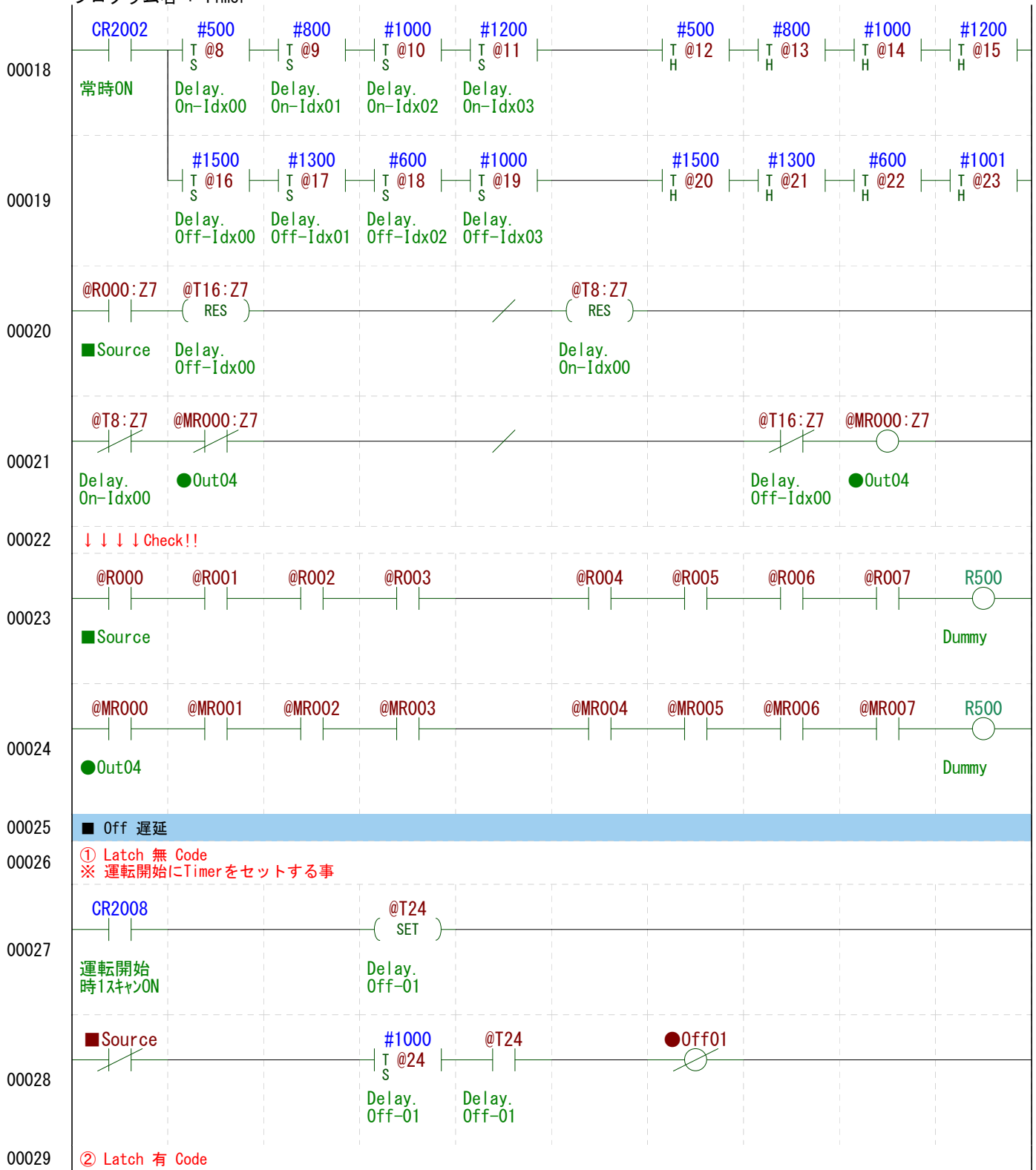
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Timer



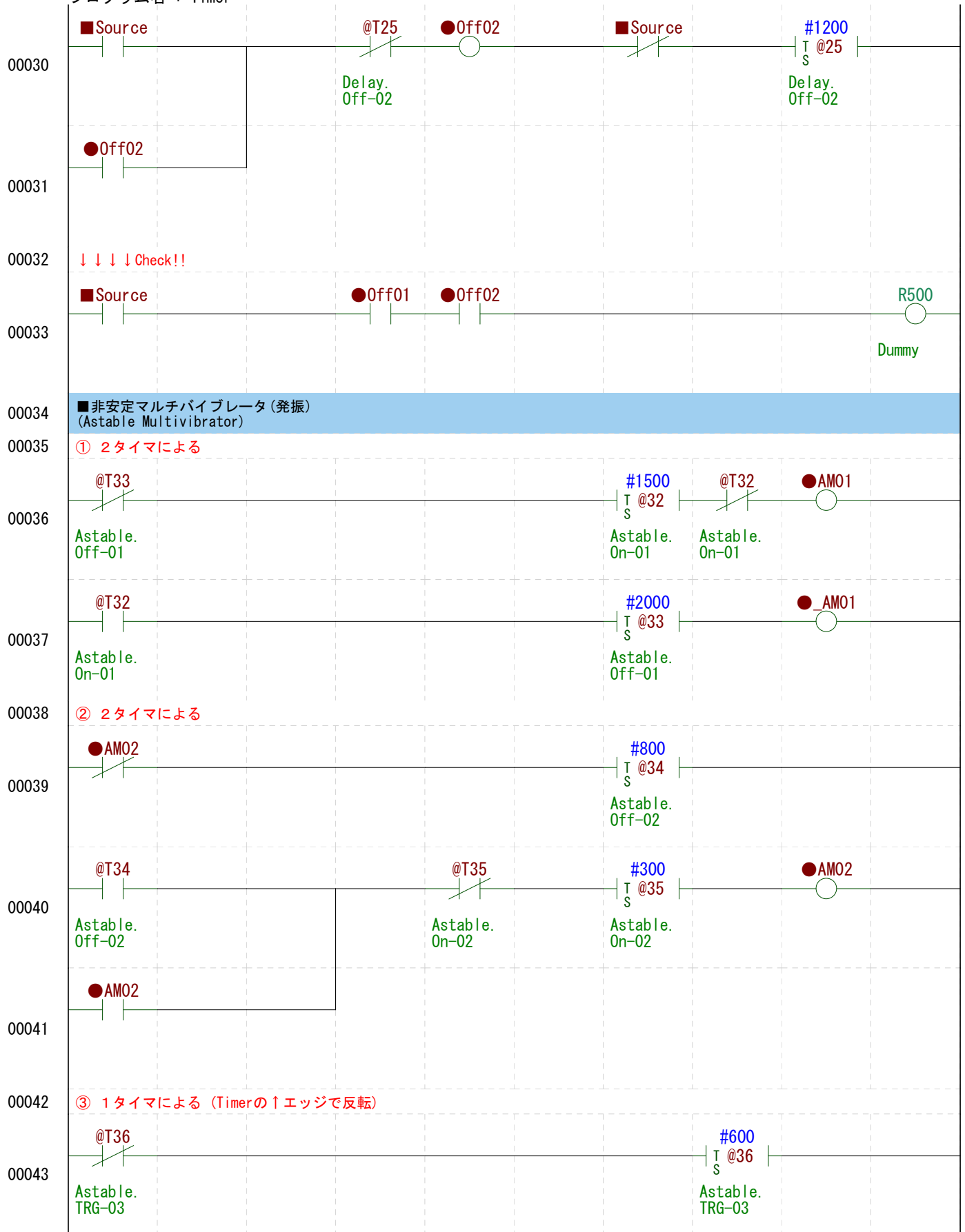
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_codel_01b
 プログラム名 : Timer



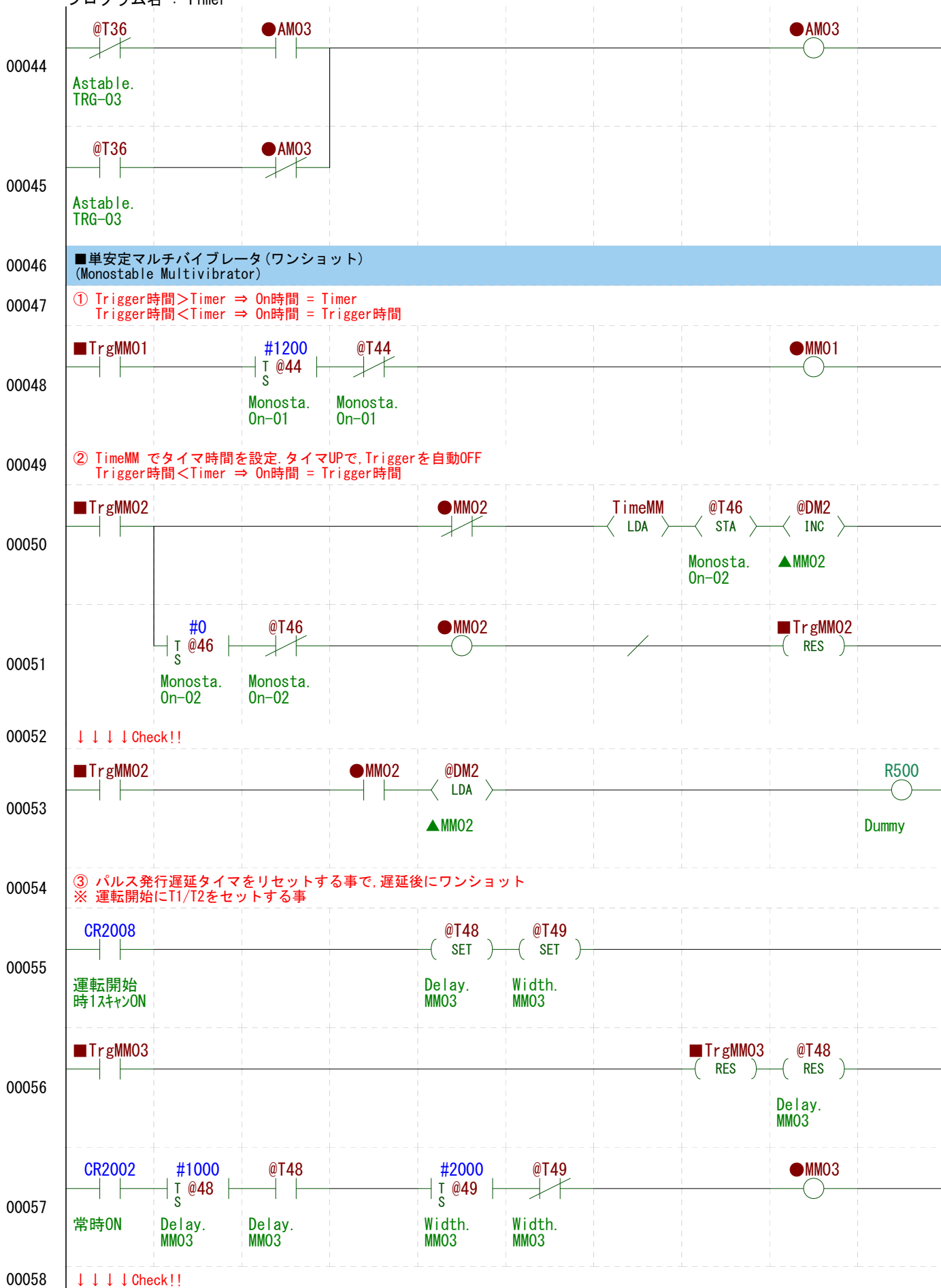
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Timer



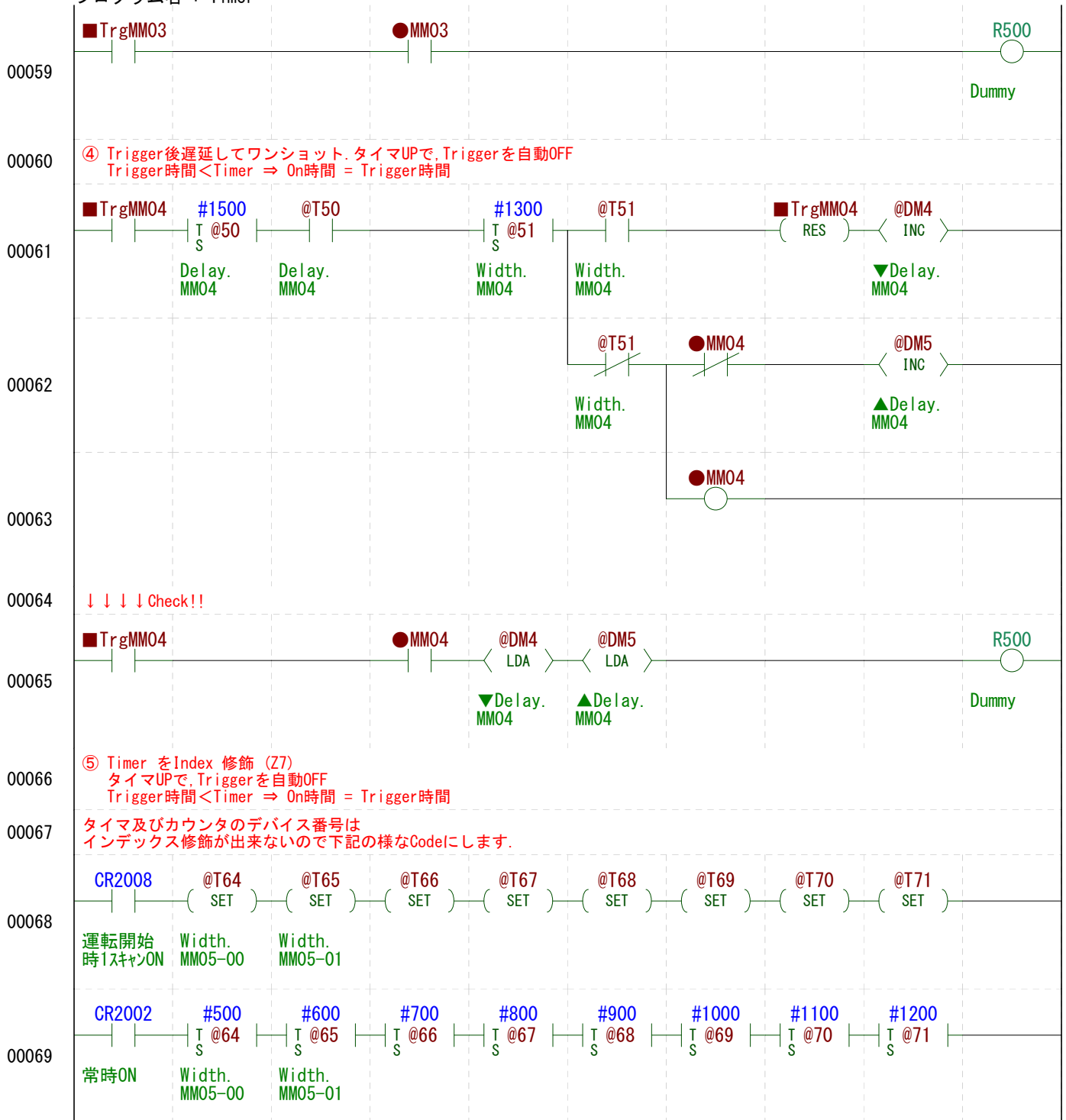
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Timer



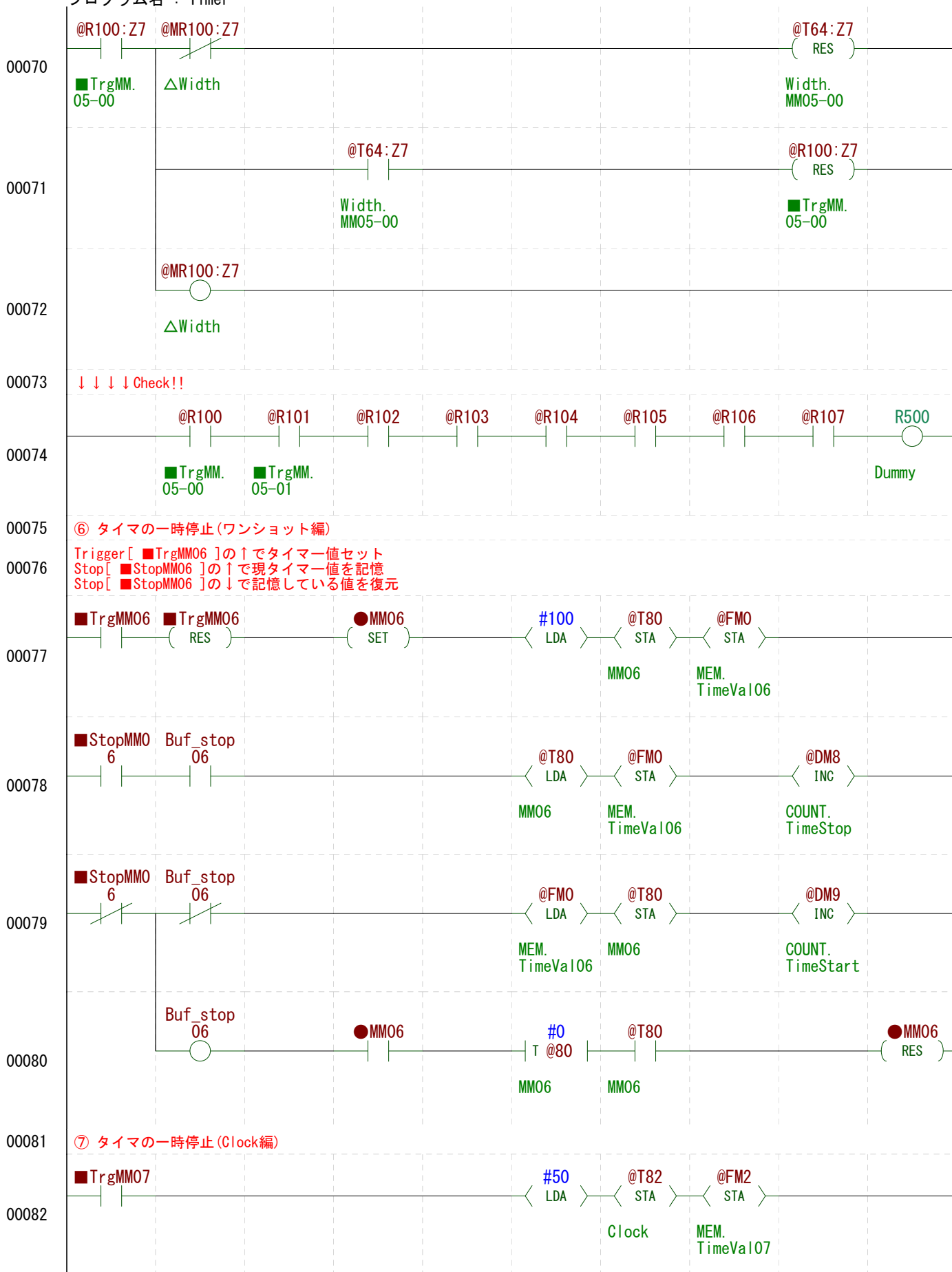
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Timer



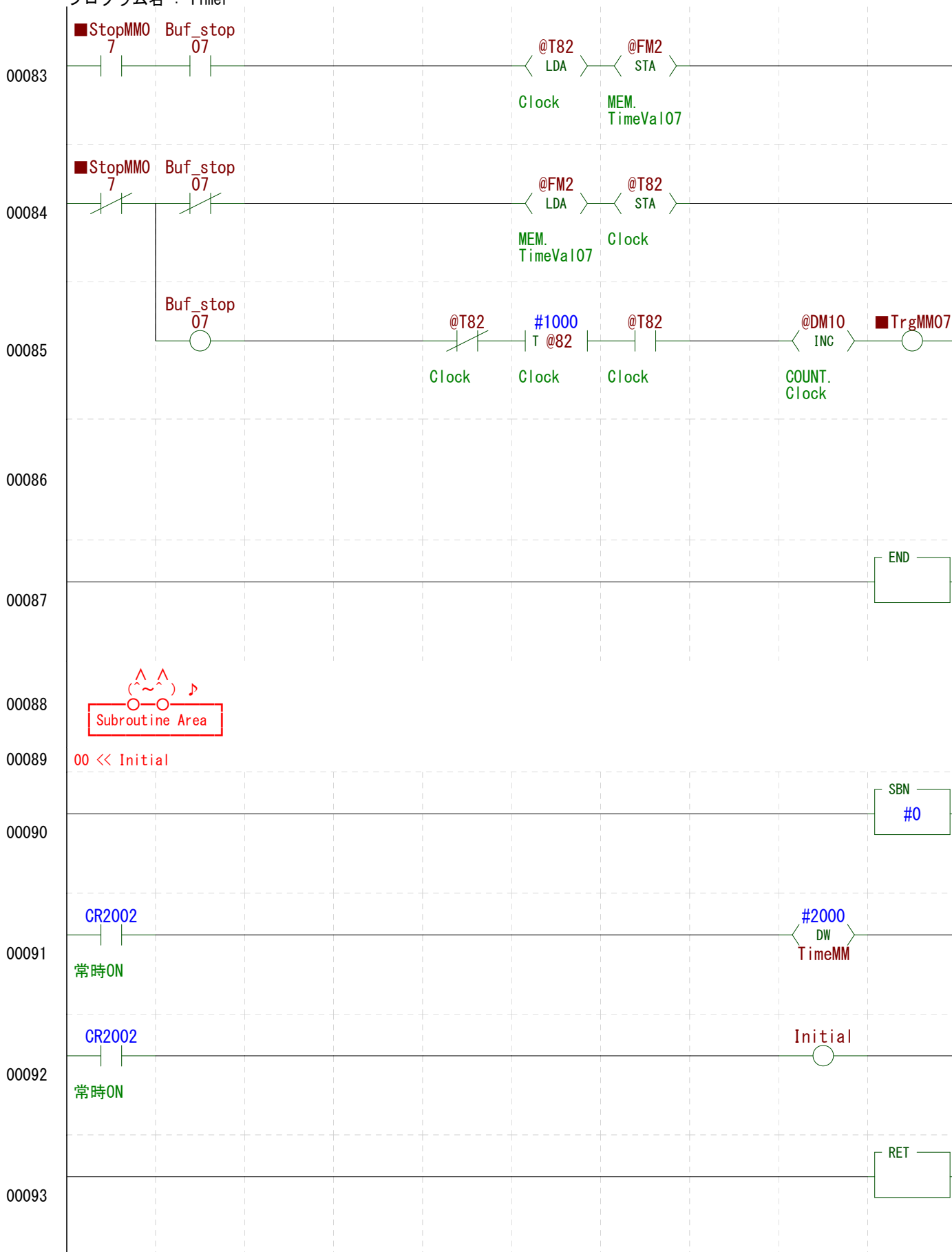
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Timer



【ラダー図】

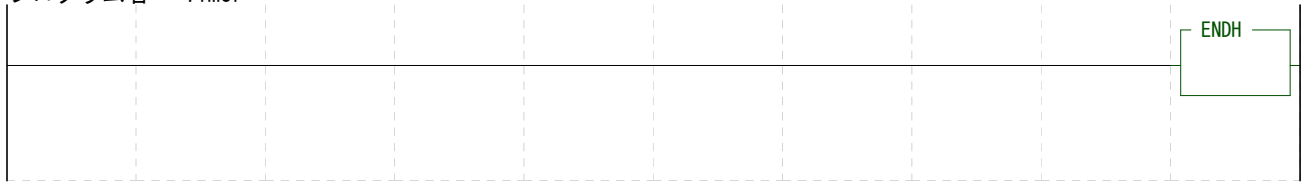
プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Timer



【ラダー図】

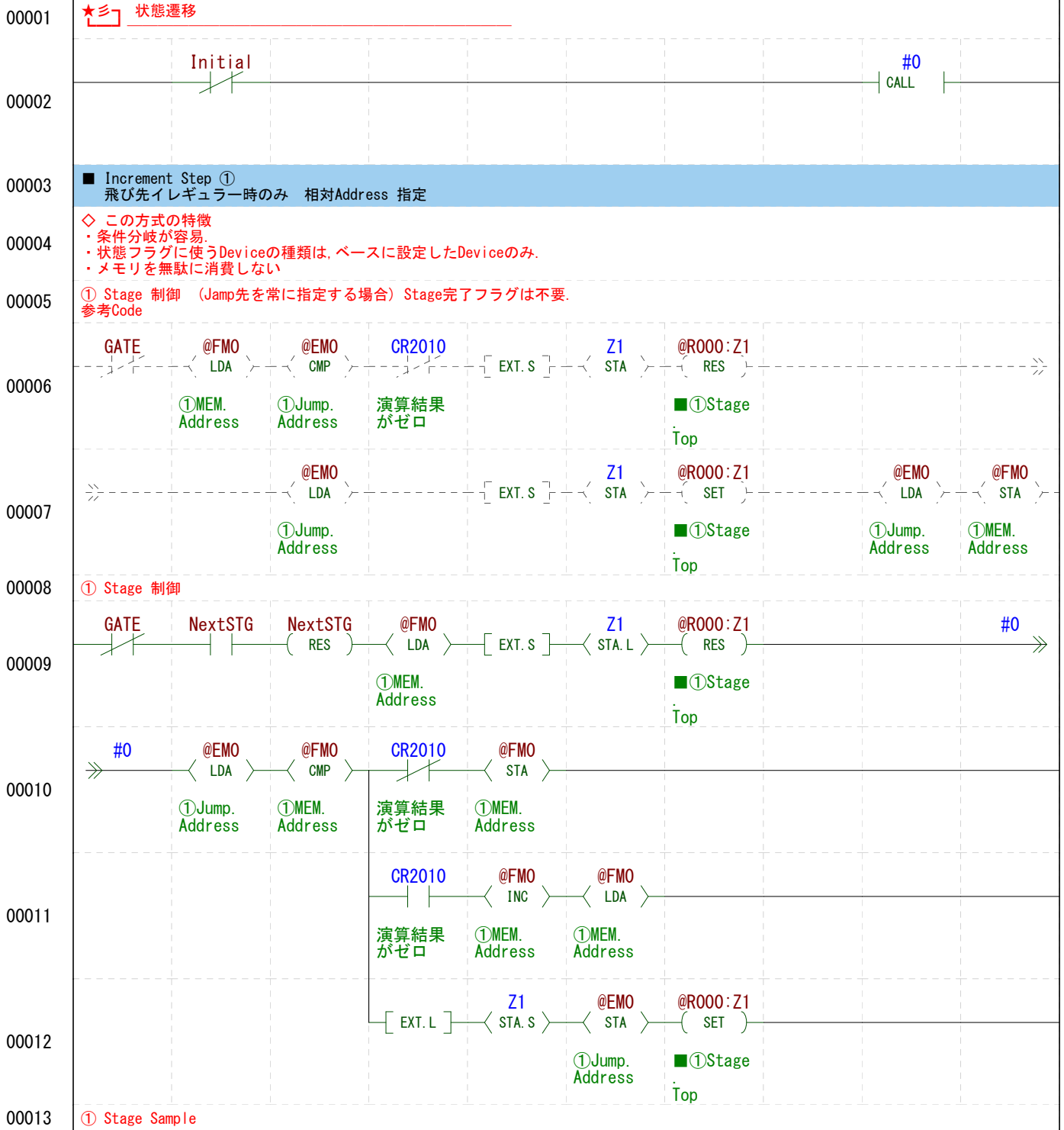
プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
プログラム名 : Timer

00094



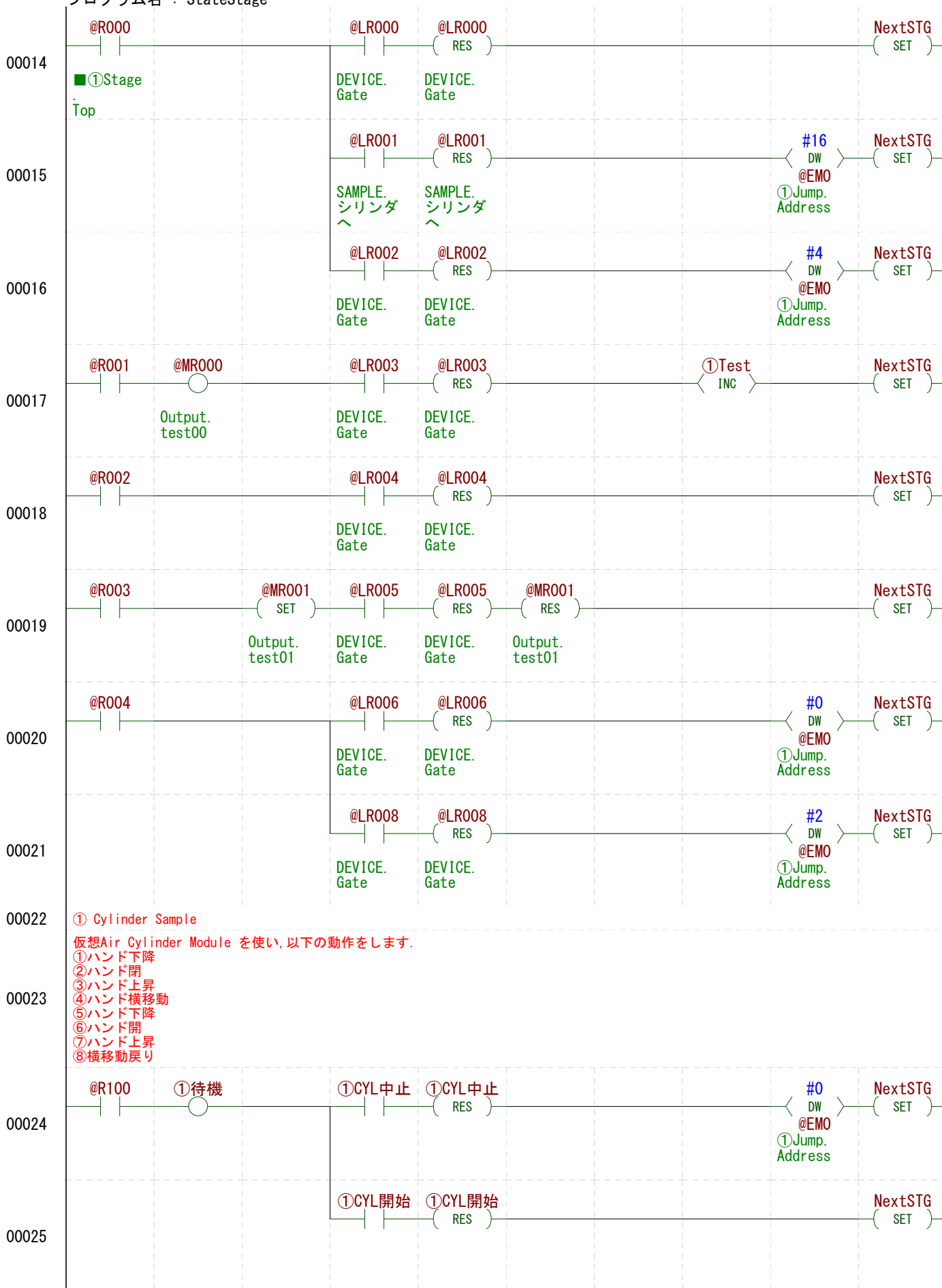
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : StateStage



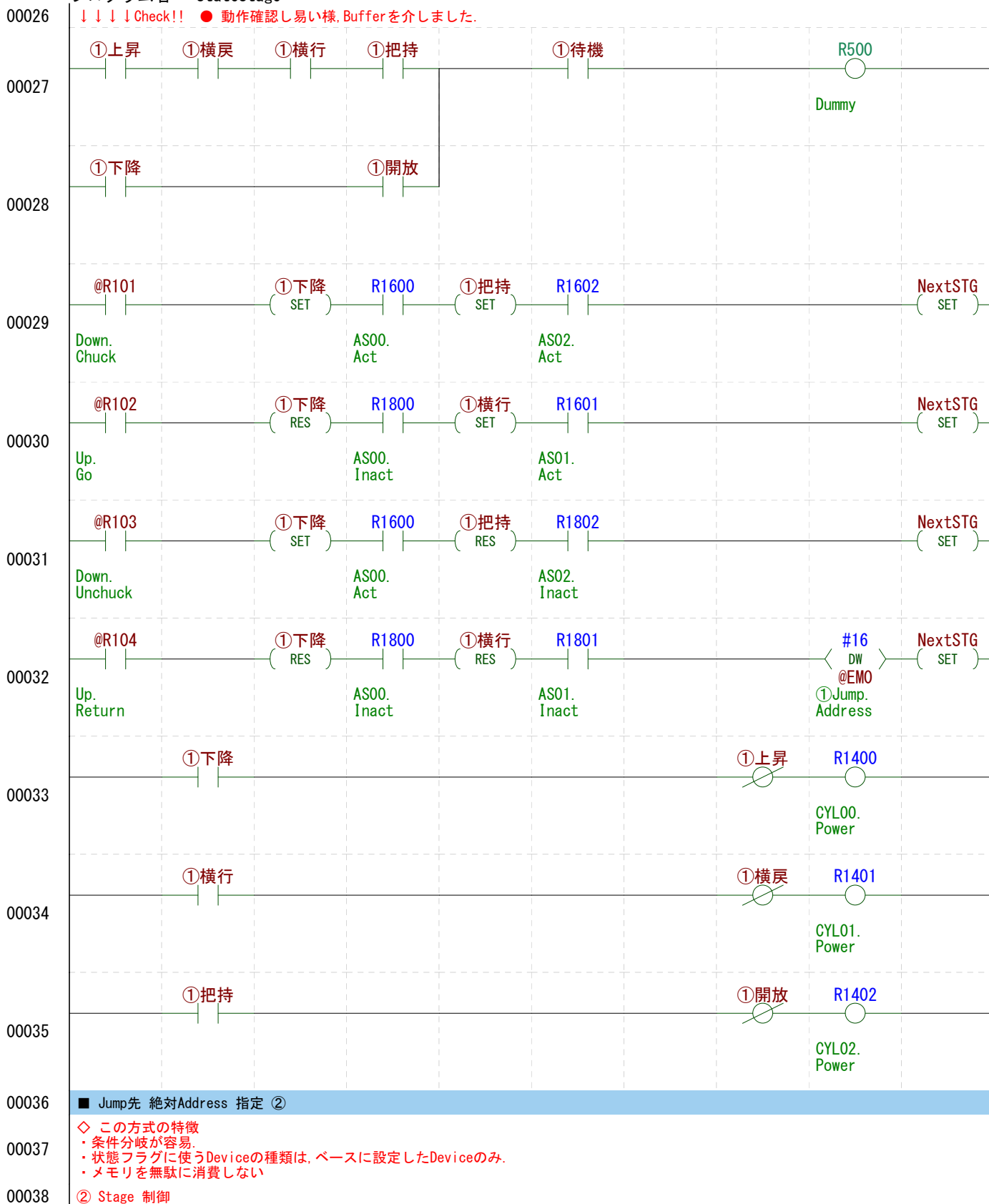
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : StateStage



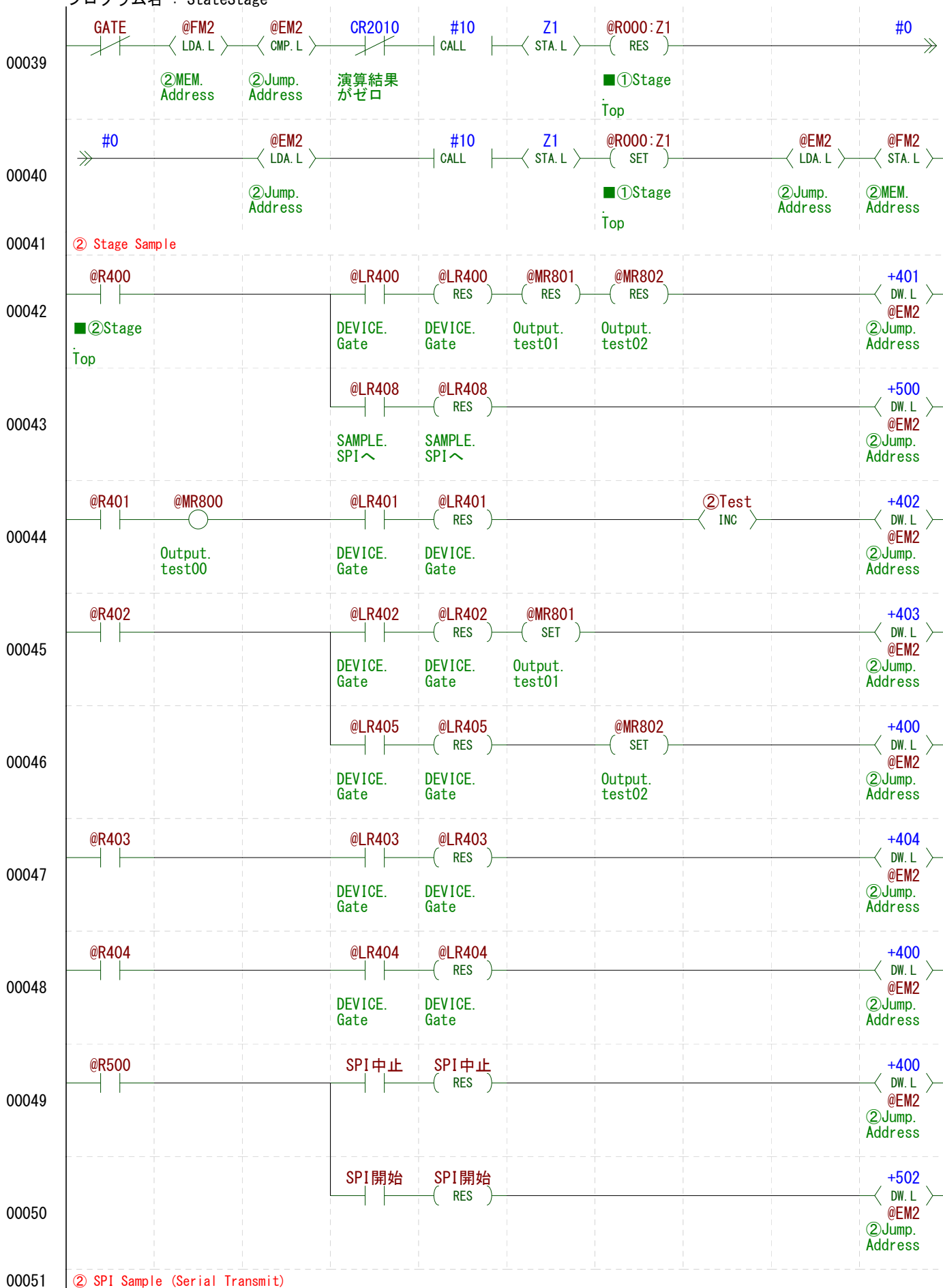
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : StateStage



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_codel_01b
 プログラム名 : StateStage



【ラダー図】

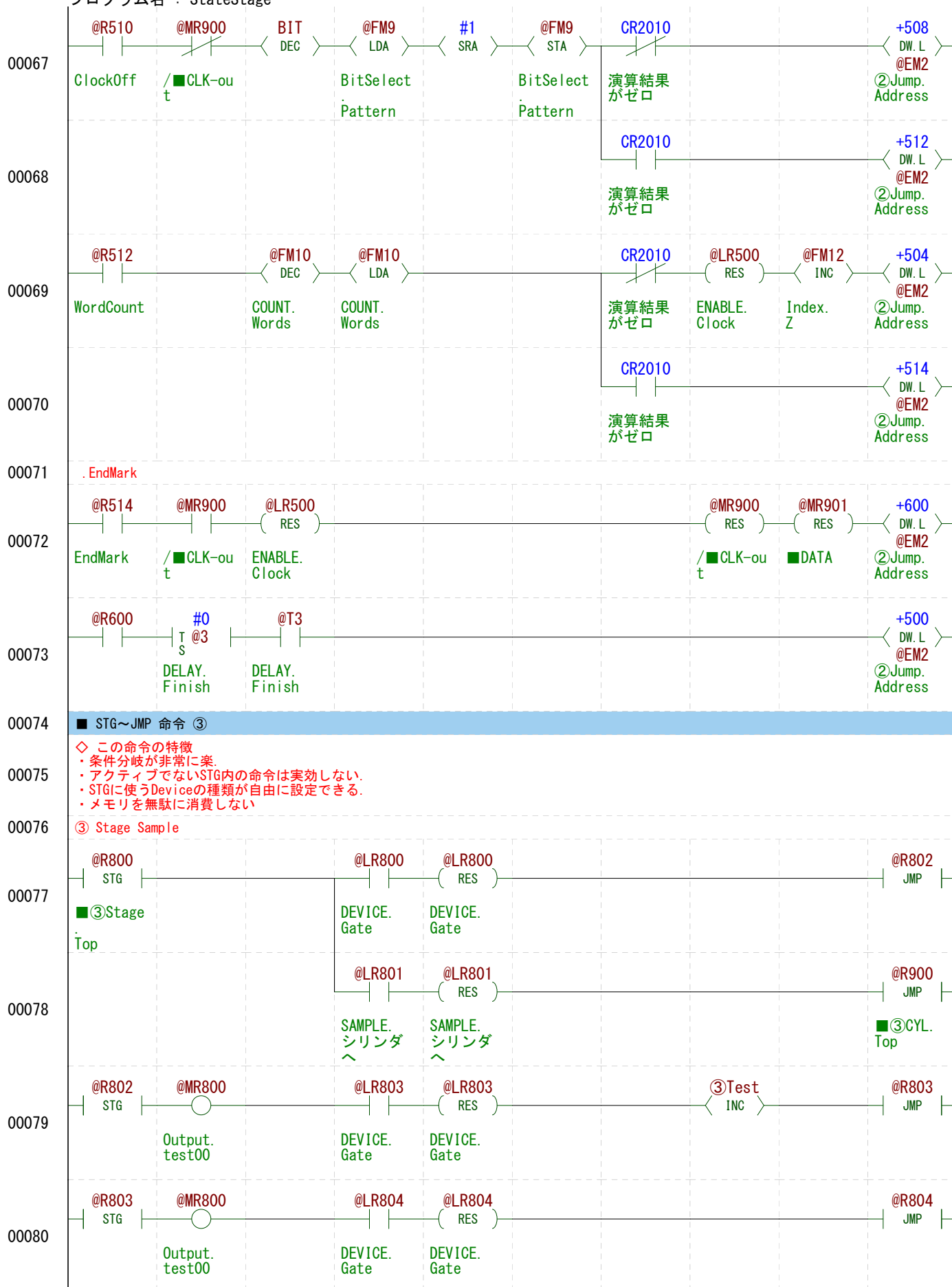
プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : StateStage

シリアル・ペリフェラル・インタフェース (Serial Peripheral Interface, SPI)
 コンピュータ内部で使われるデバイス同士を接続するバスである。
 パラレルバスに比べて接続端子数が少なく、済むシリアルバス的一种で、
 比較的低速なデータ転送を行うデバイスに利用される。



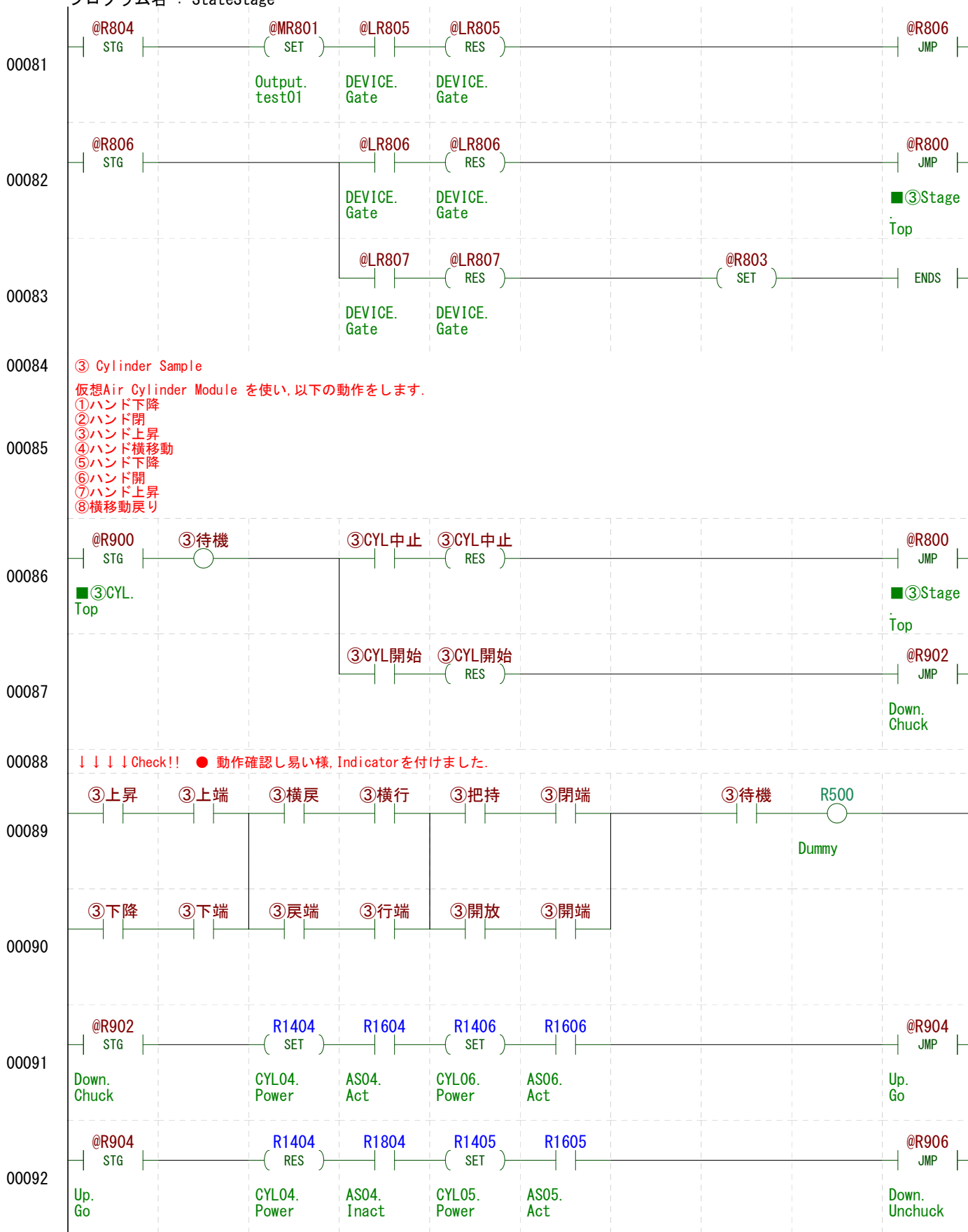
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_codel_01b
 プログラム名 : StateStage



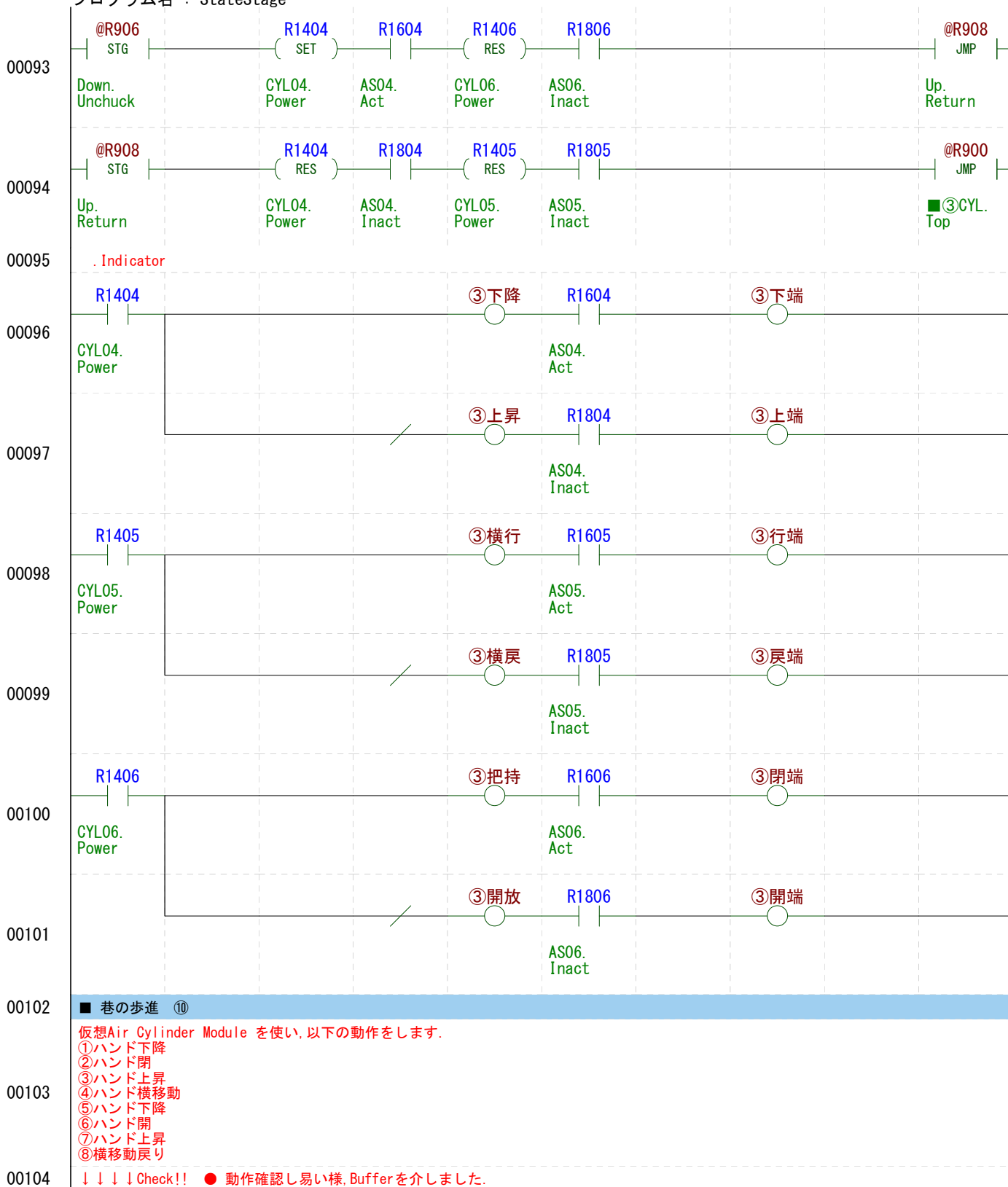
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : StateStage



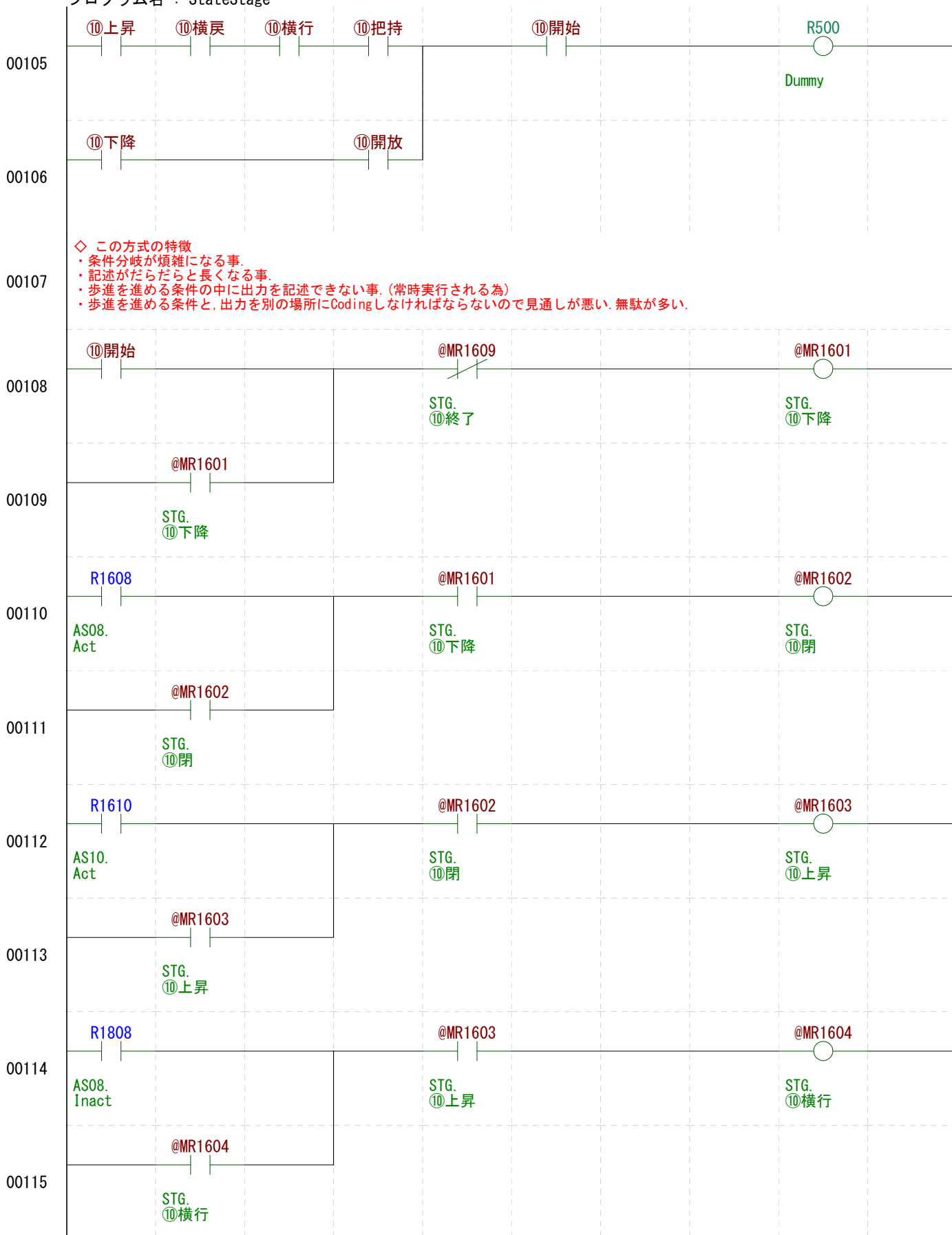
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : StateStage



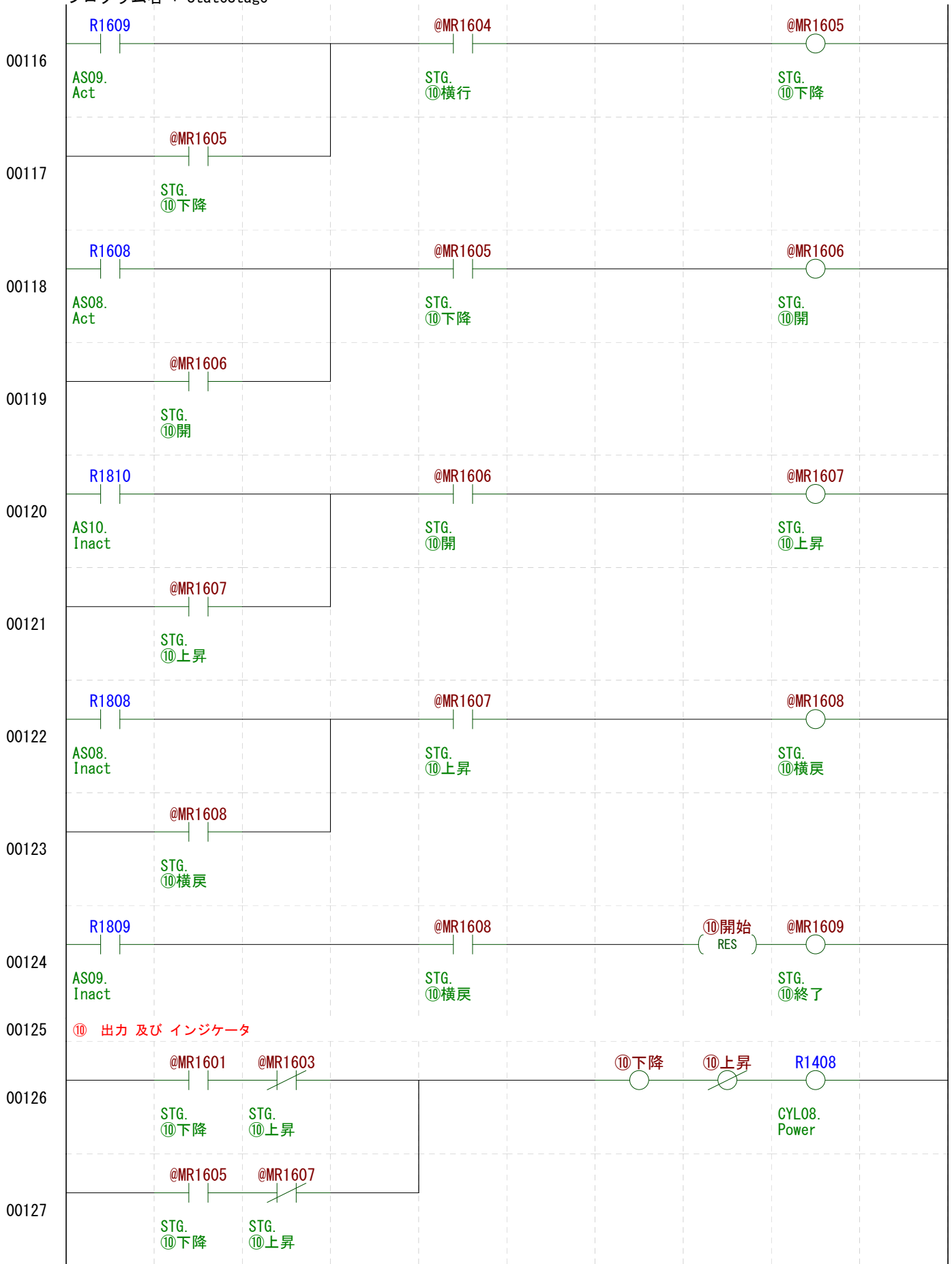
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : StateStage



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : StateStage



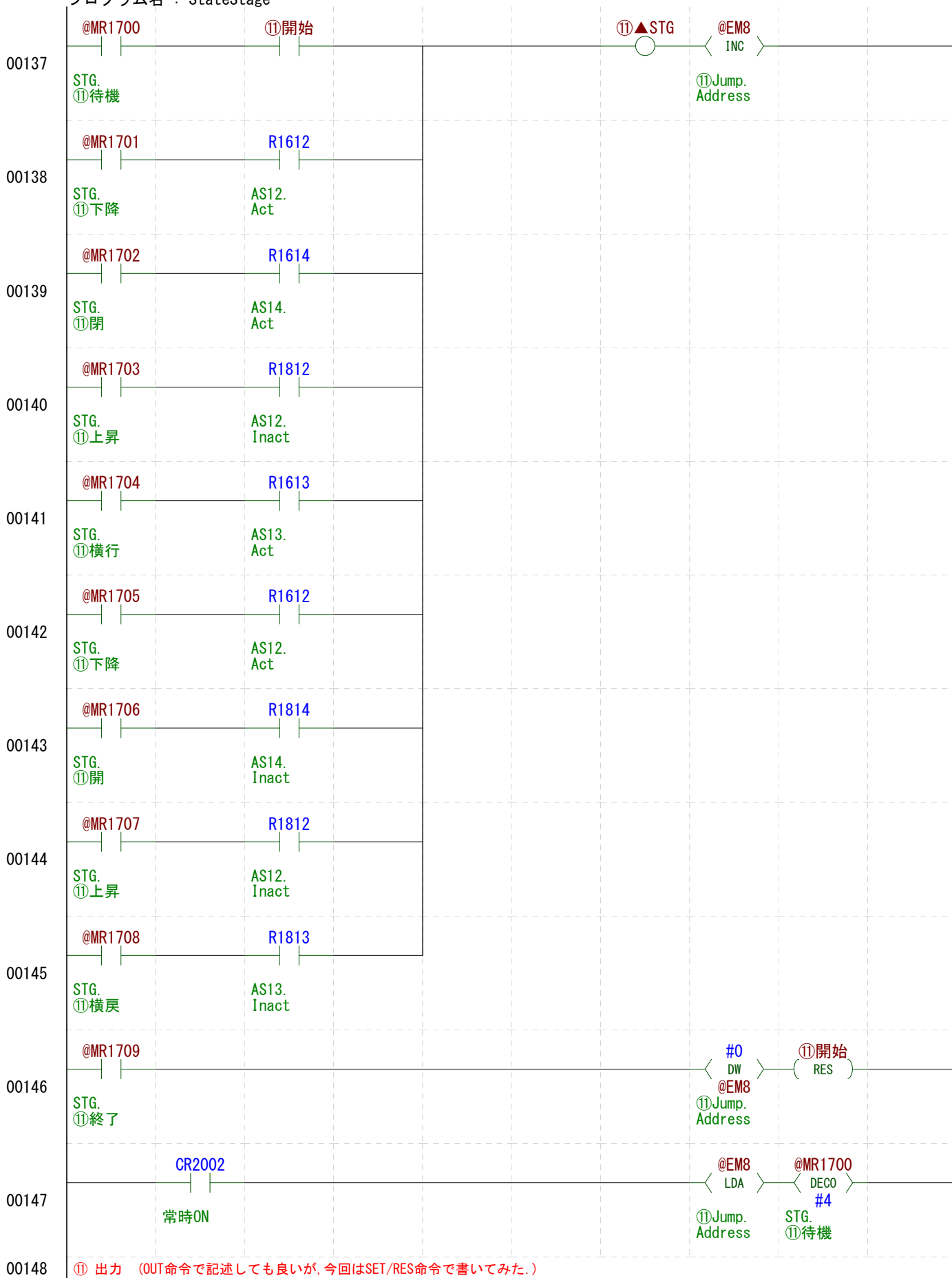
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : StateStage



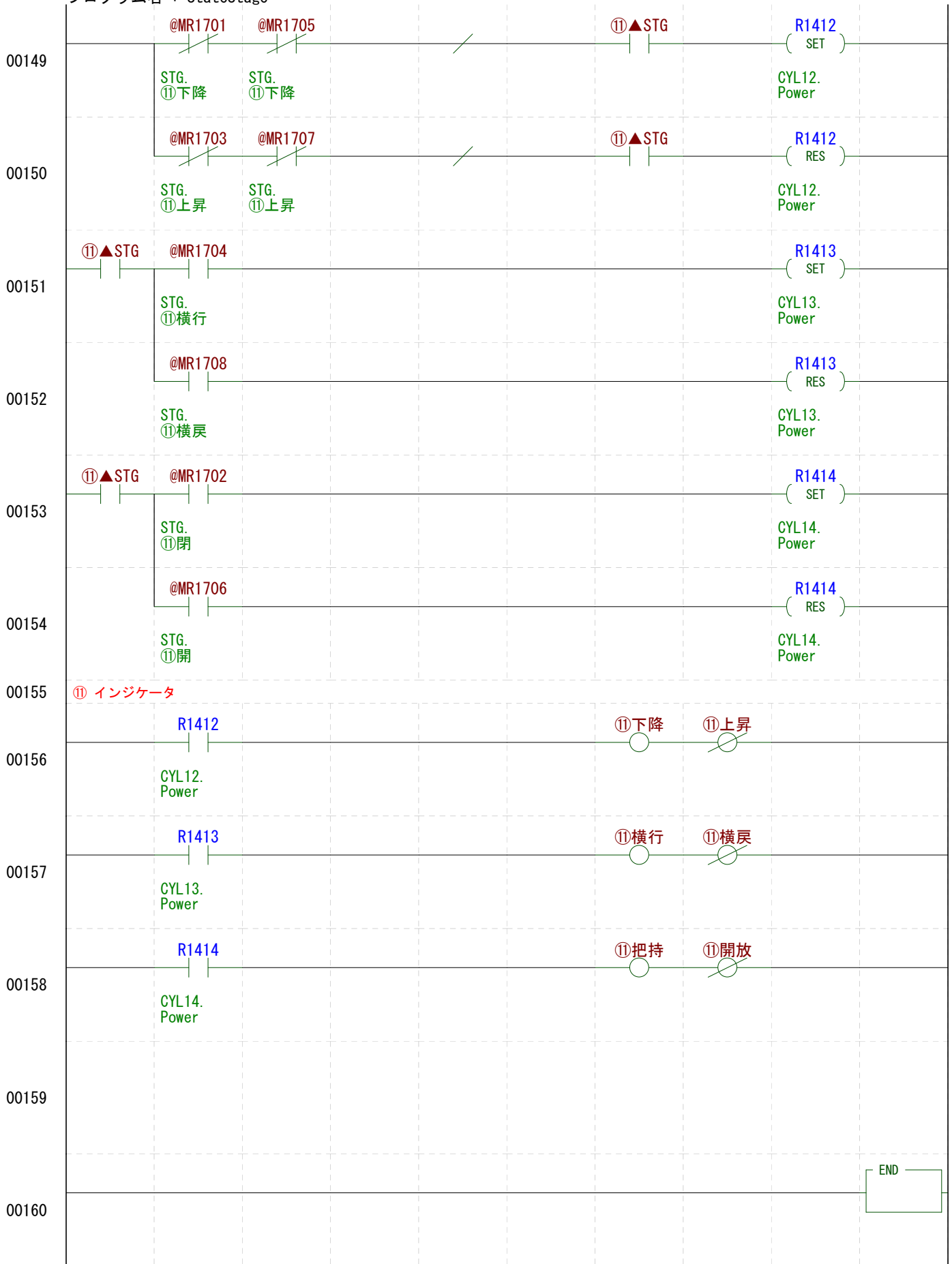
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : StateStage



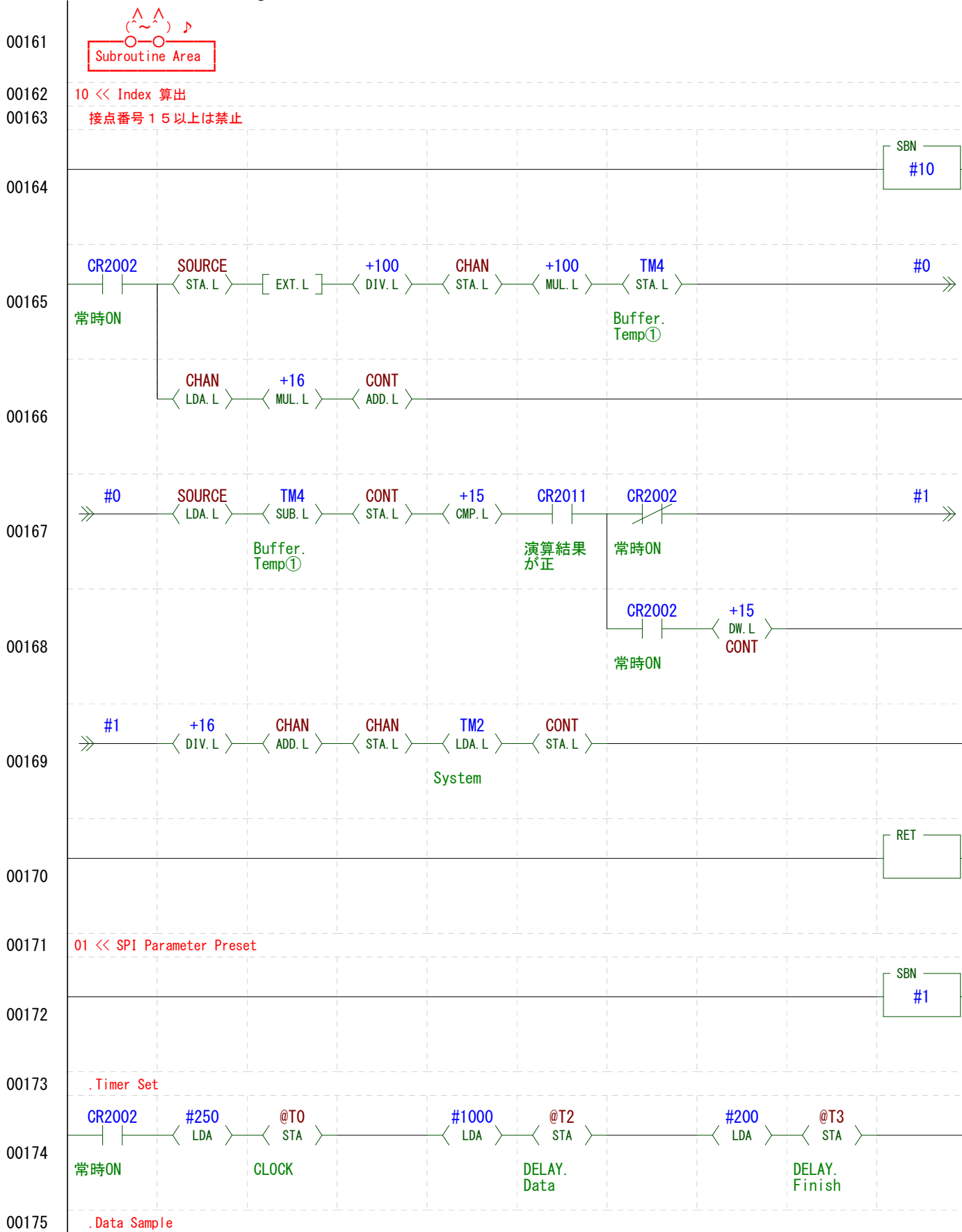
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : StateStage



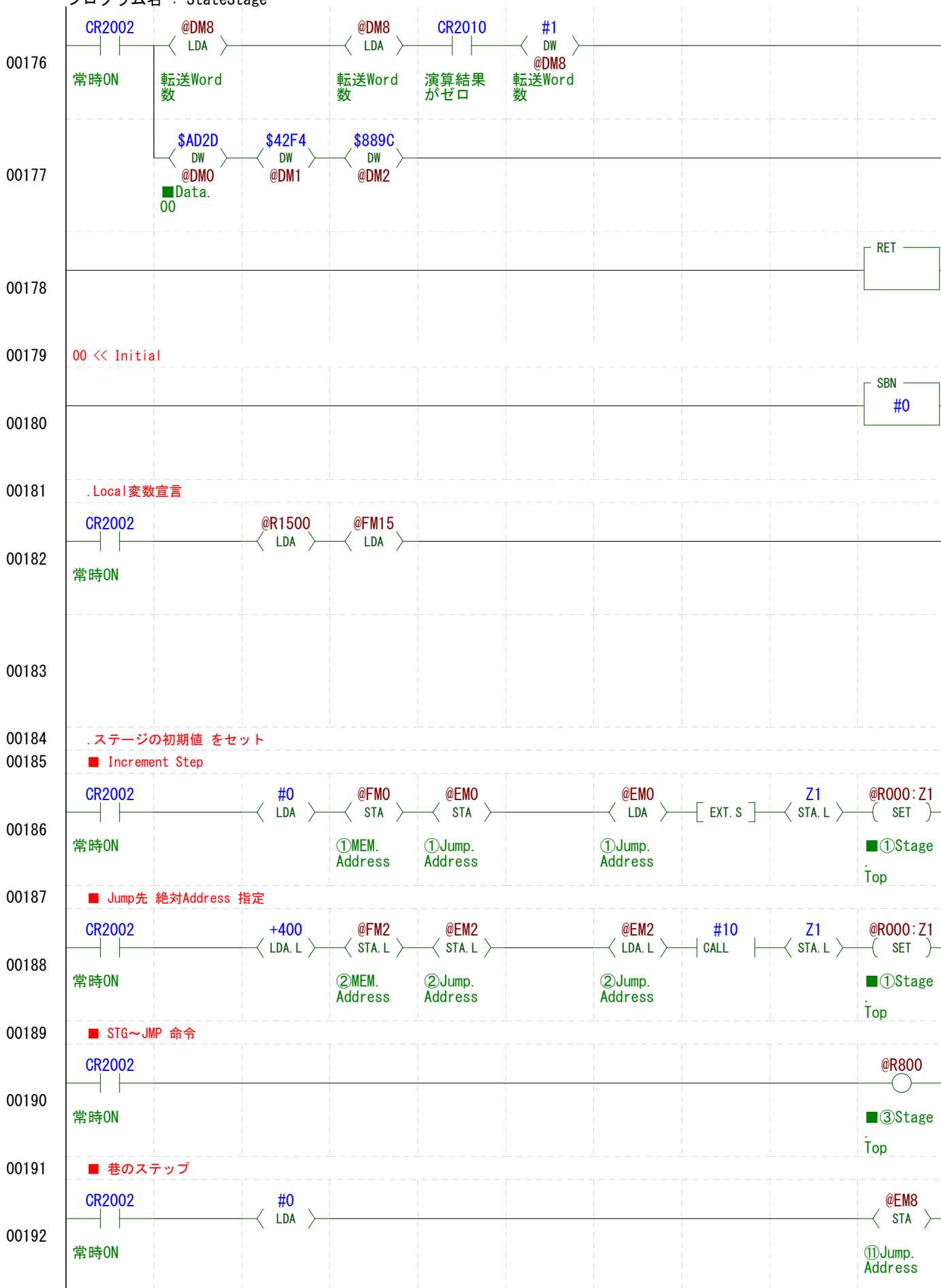
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : StateStage



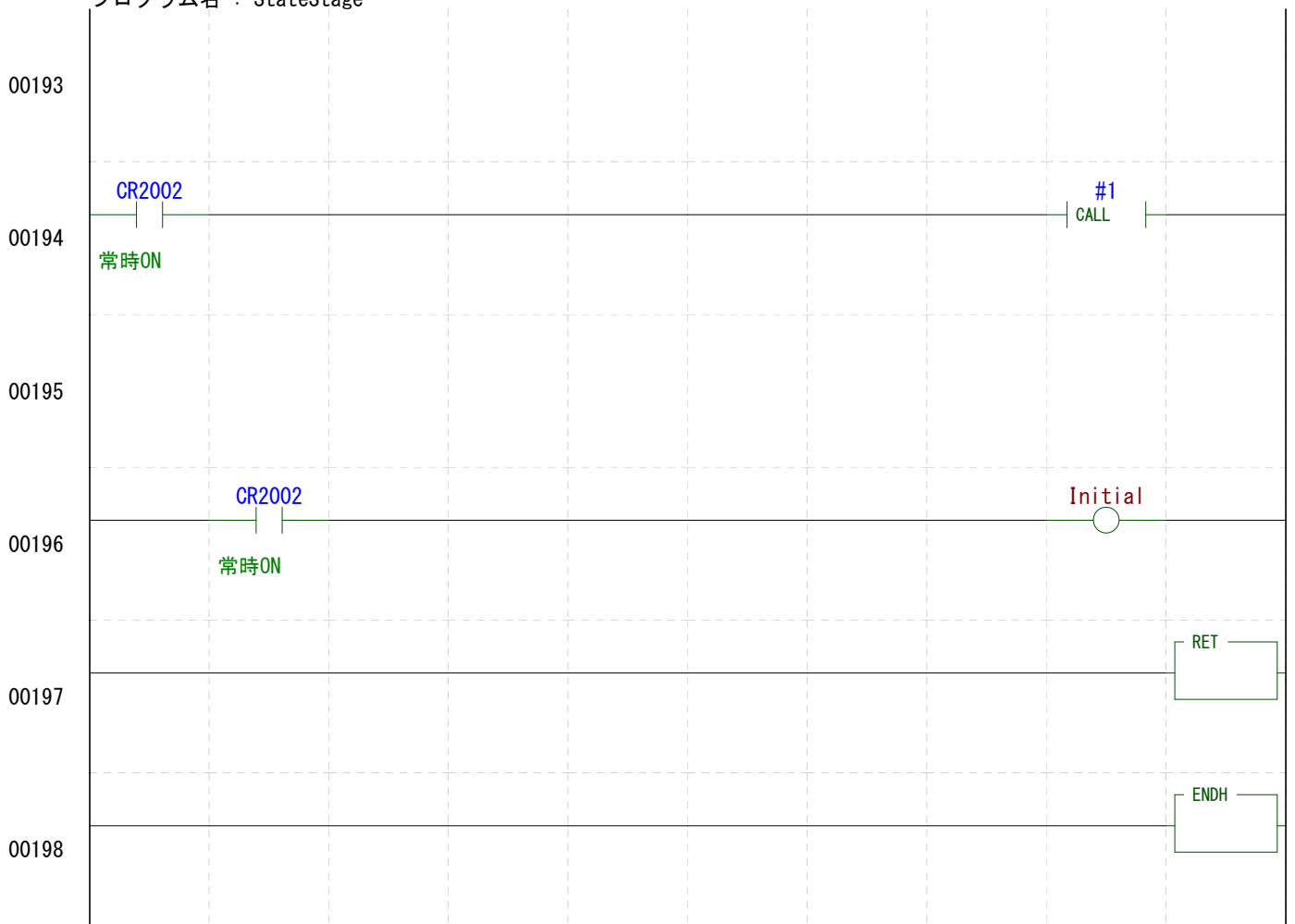
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : StateStage



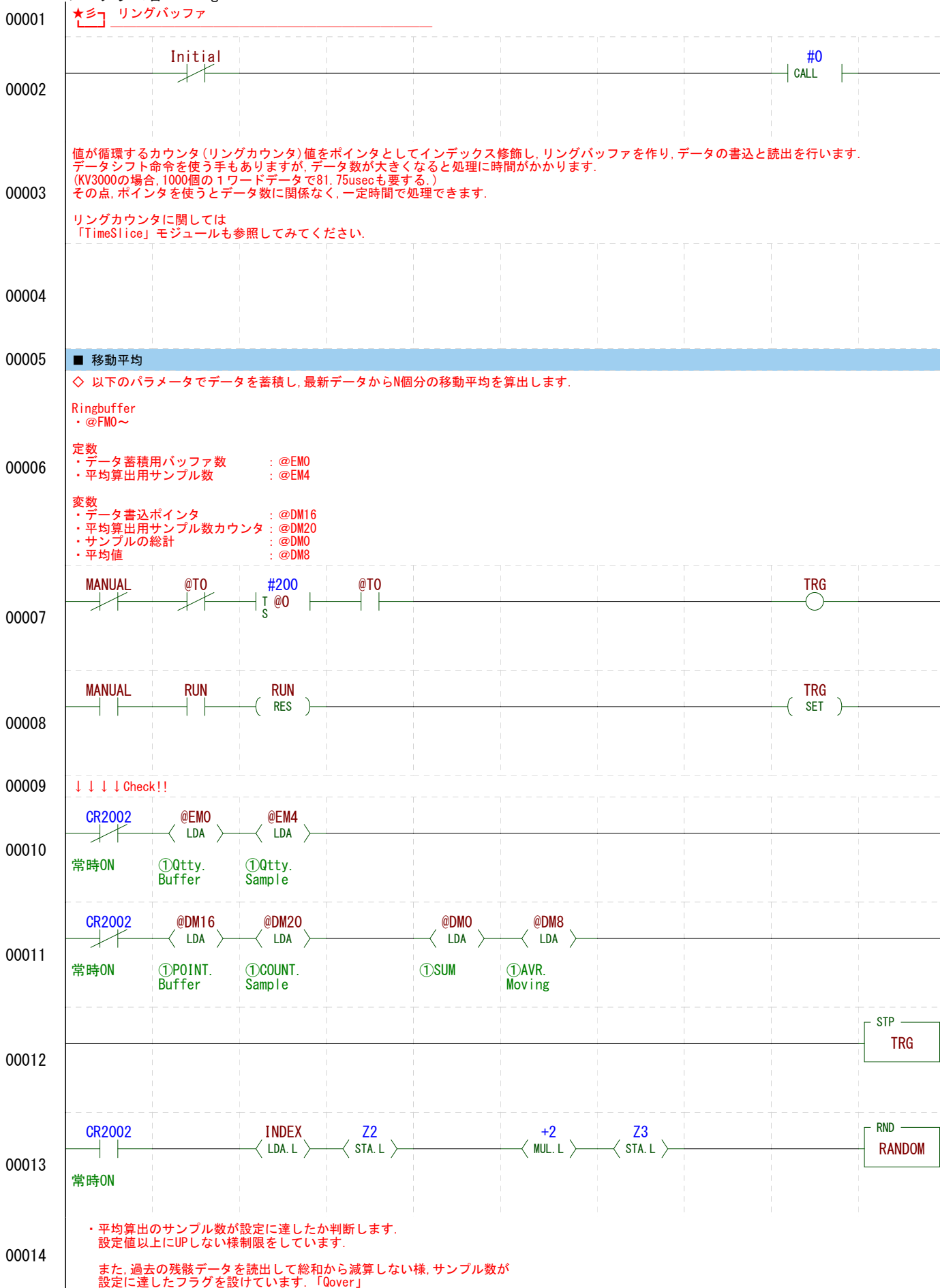
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : StateStage



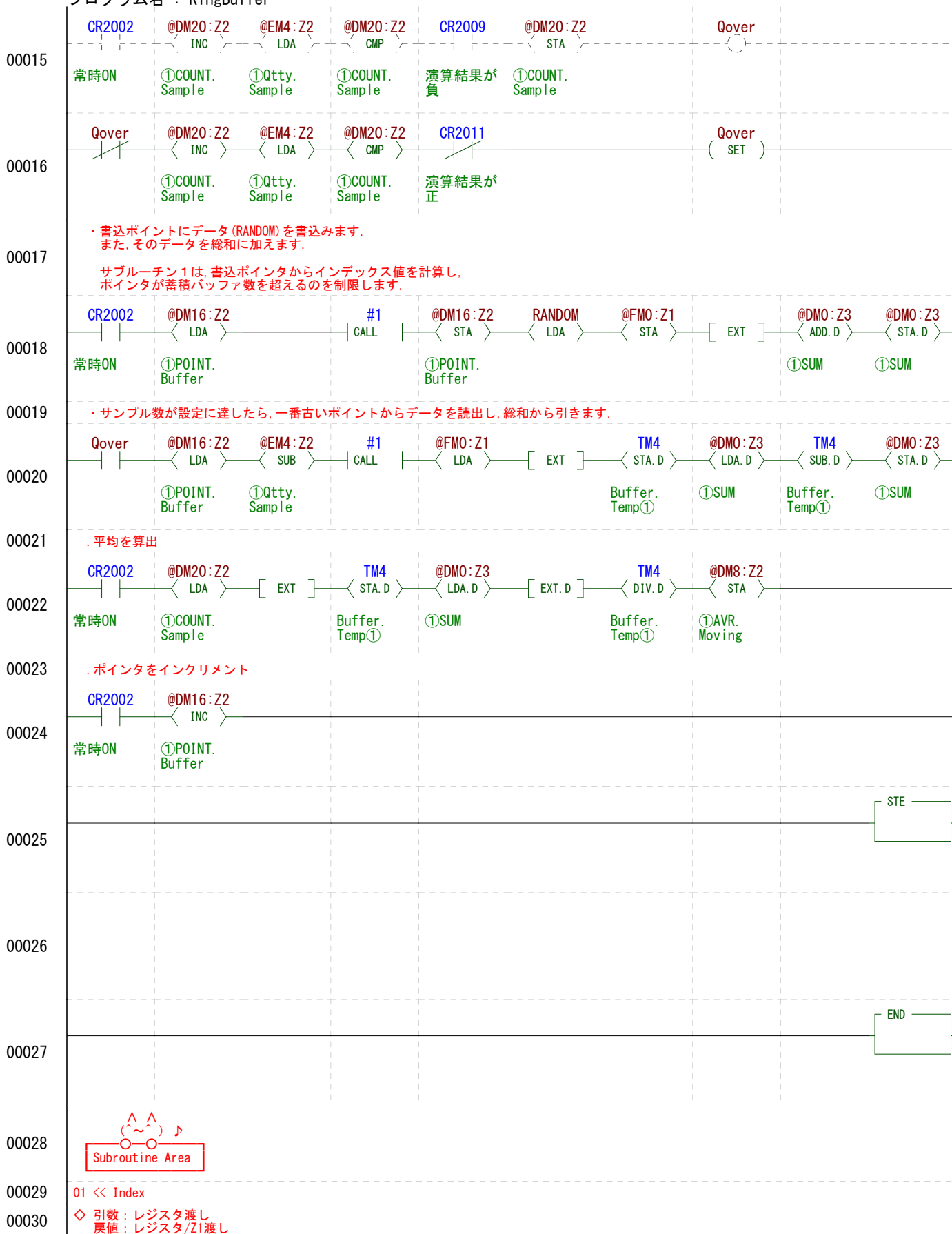
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : RingBuffer



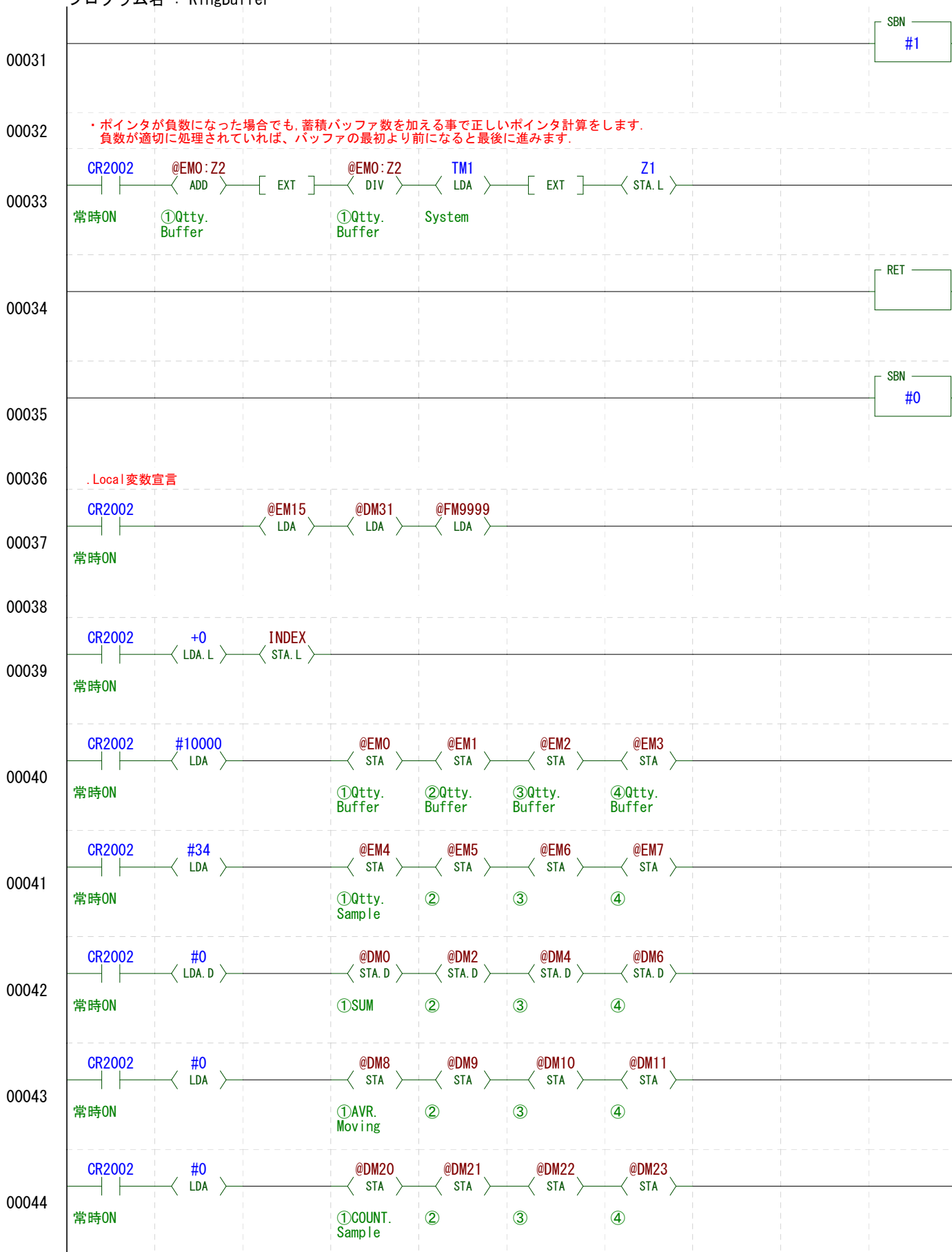
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : RingBuffer



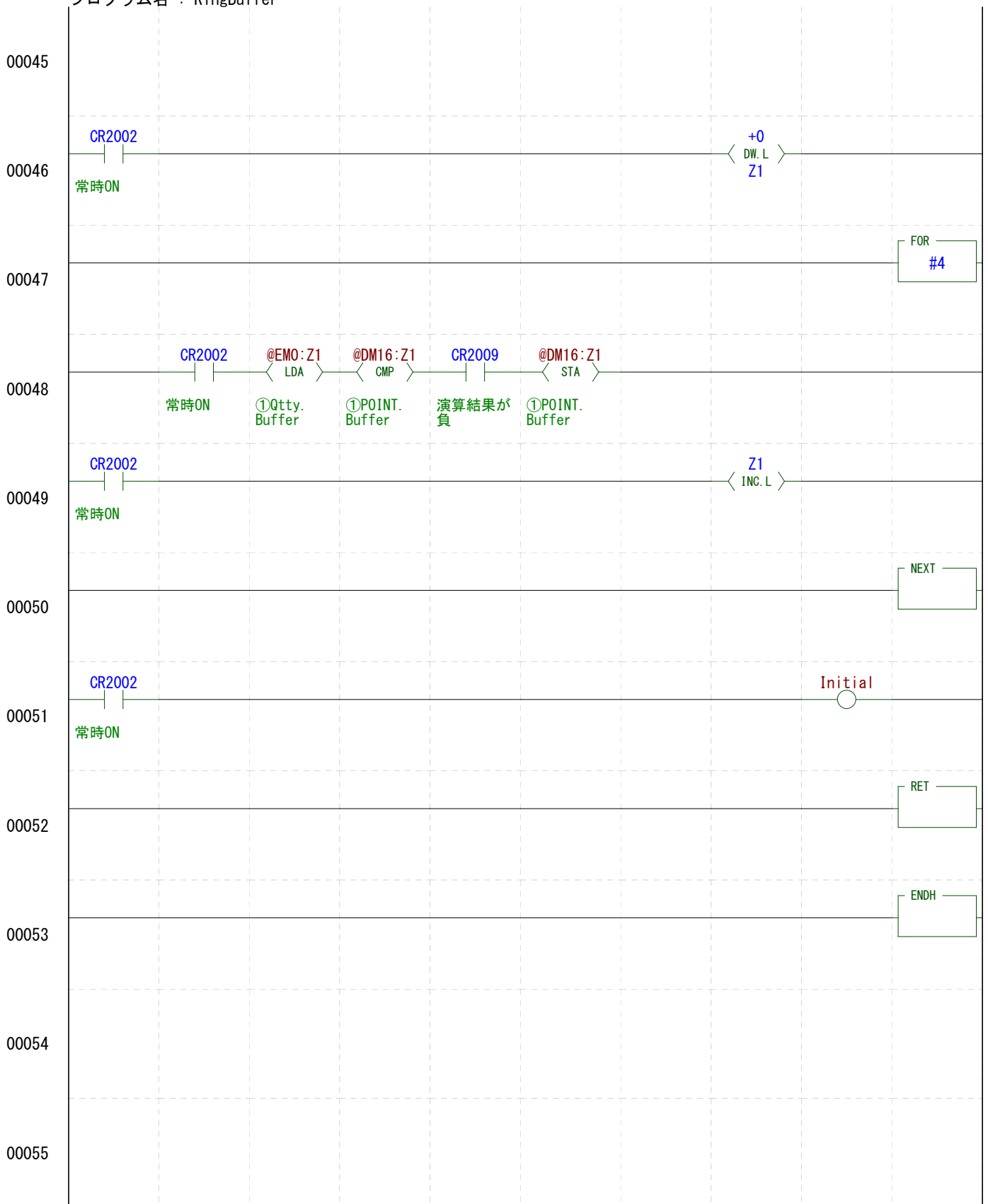
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : RingBuffer



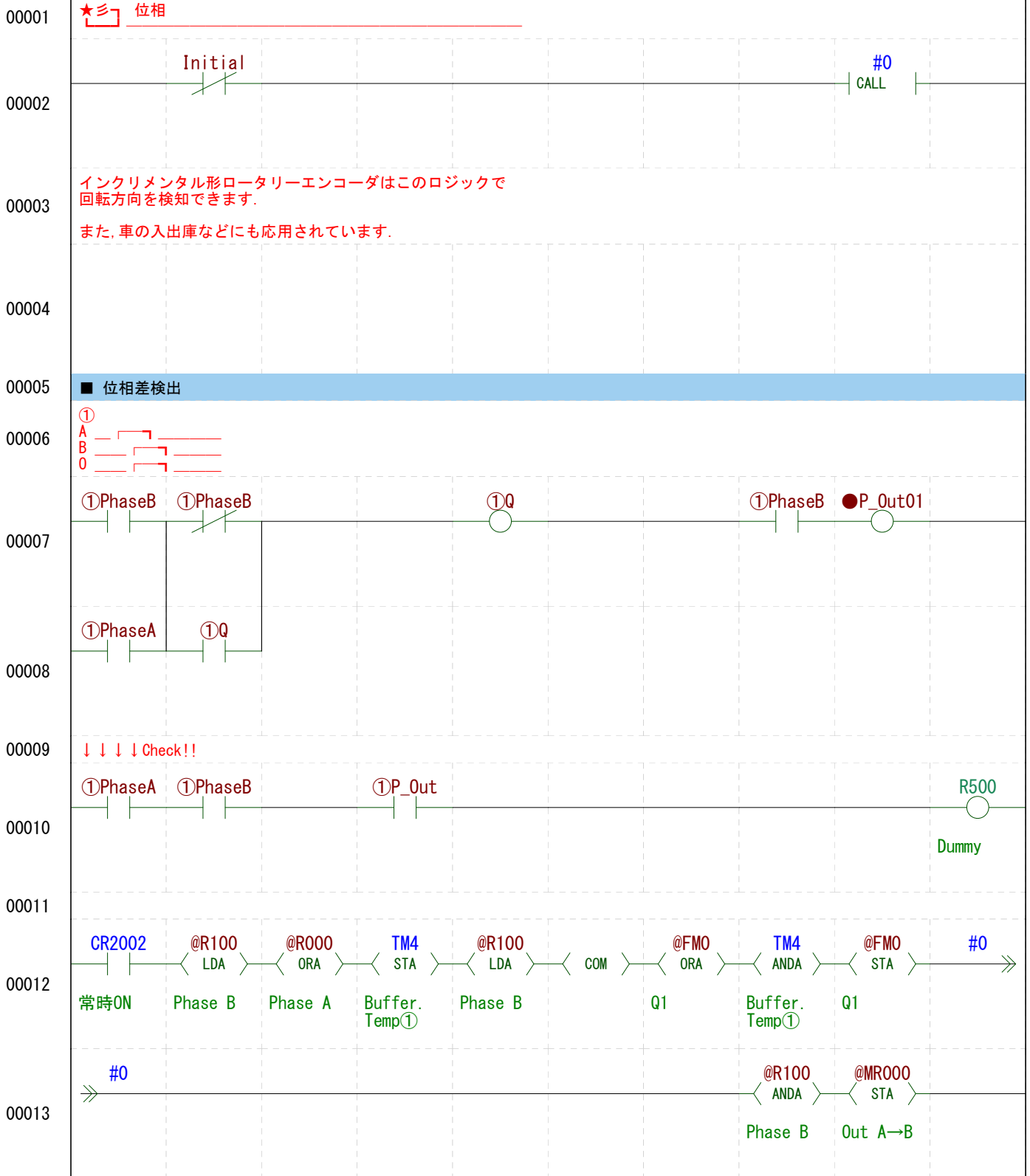
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : RingBuffer



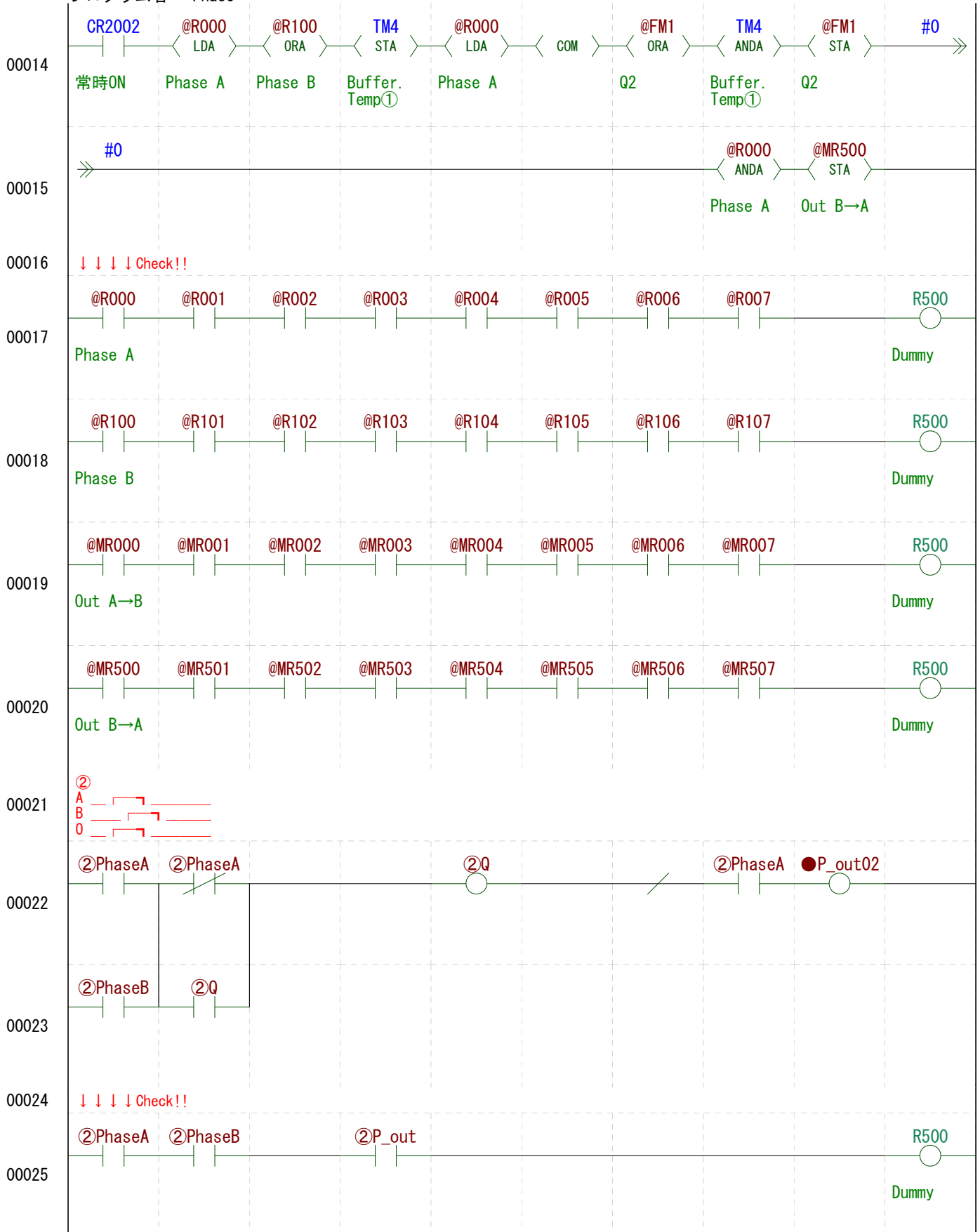
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Phase



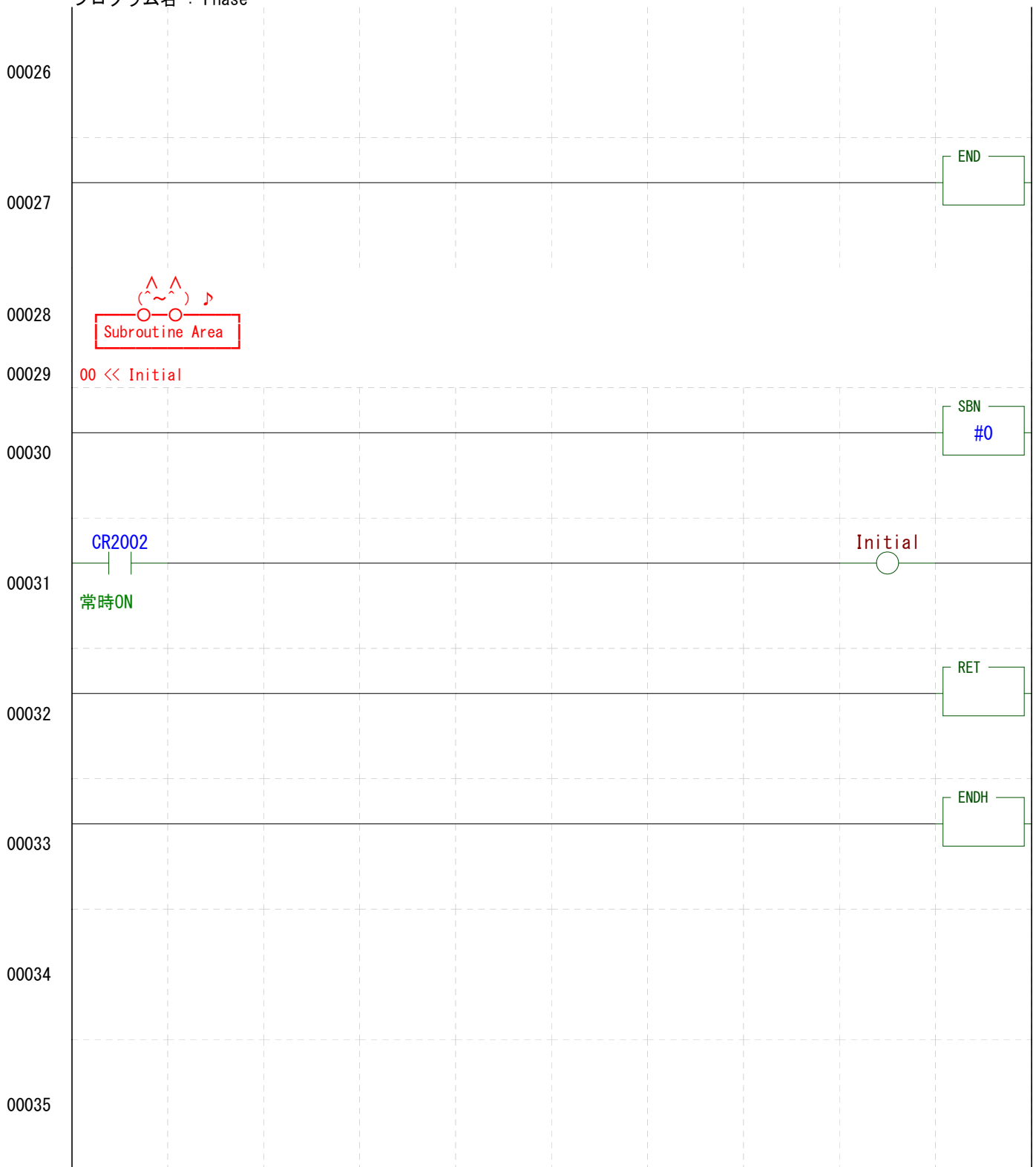
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Phase



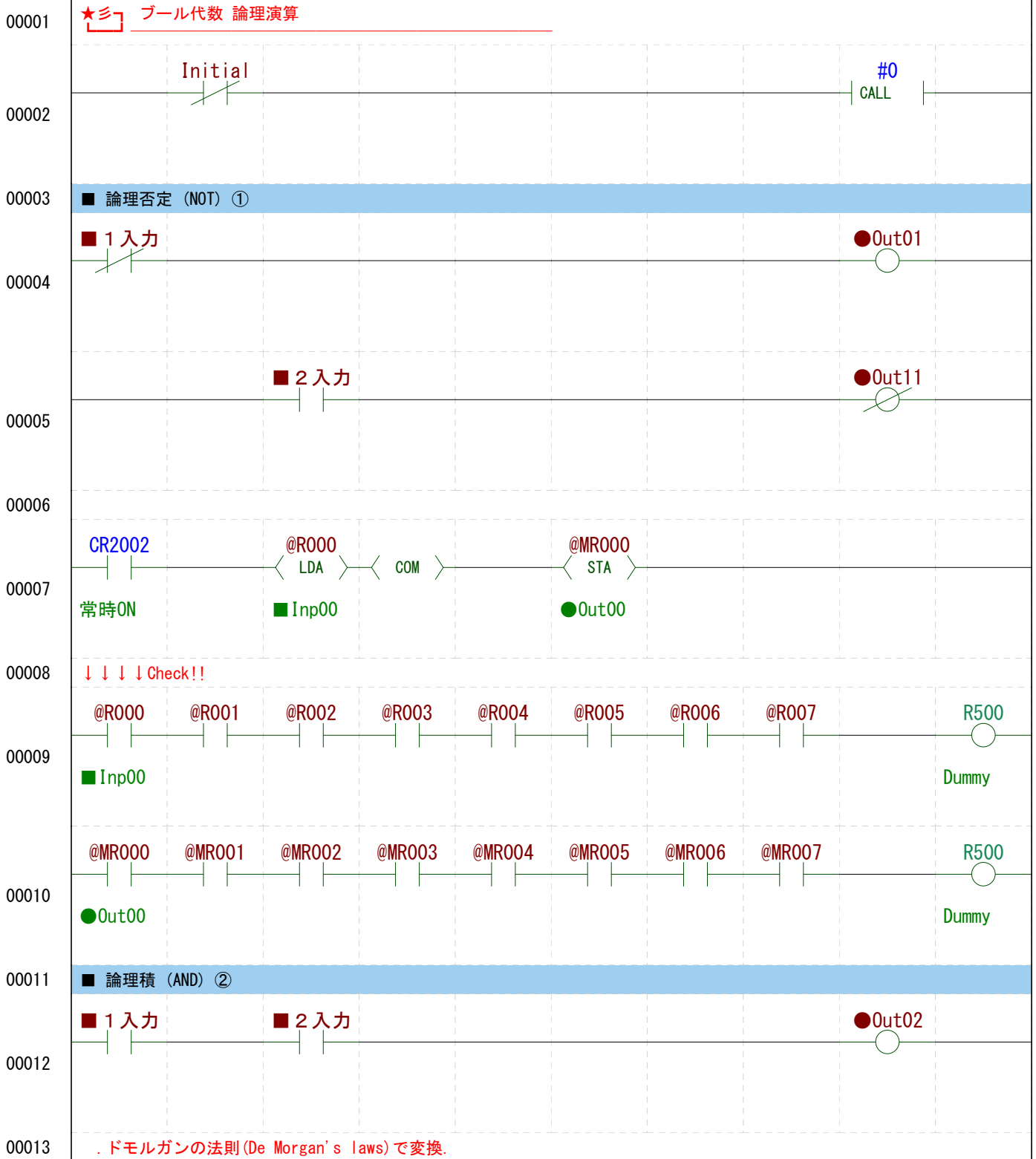
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Phase



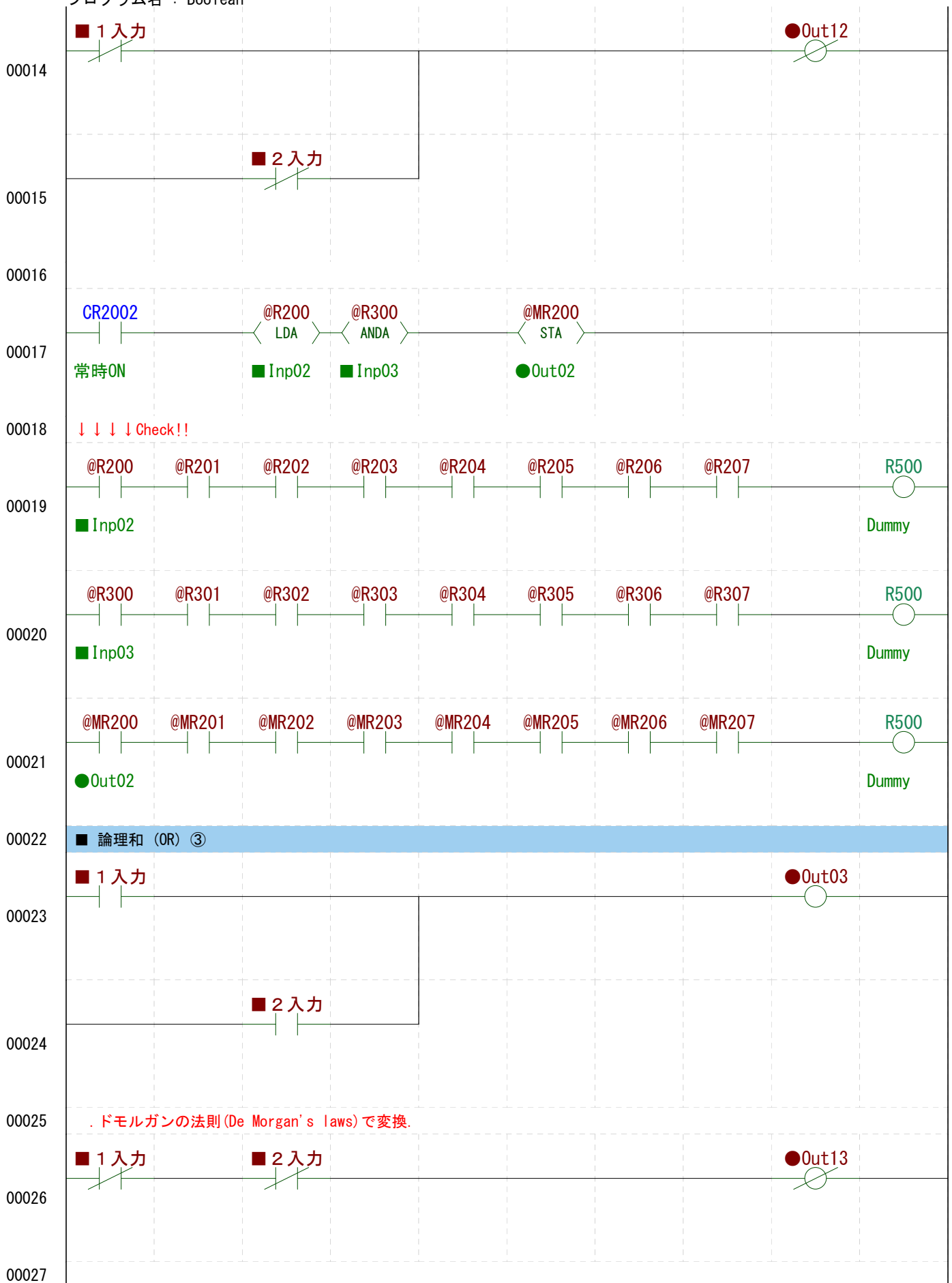
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Boolean



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Boolean



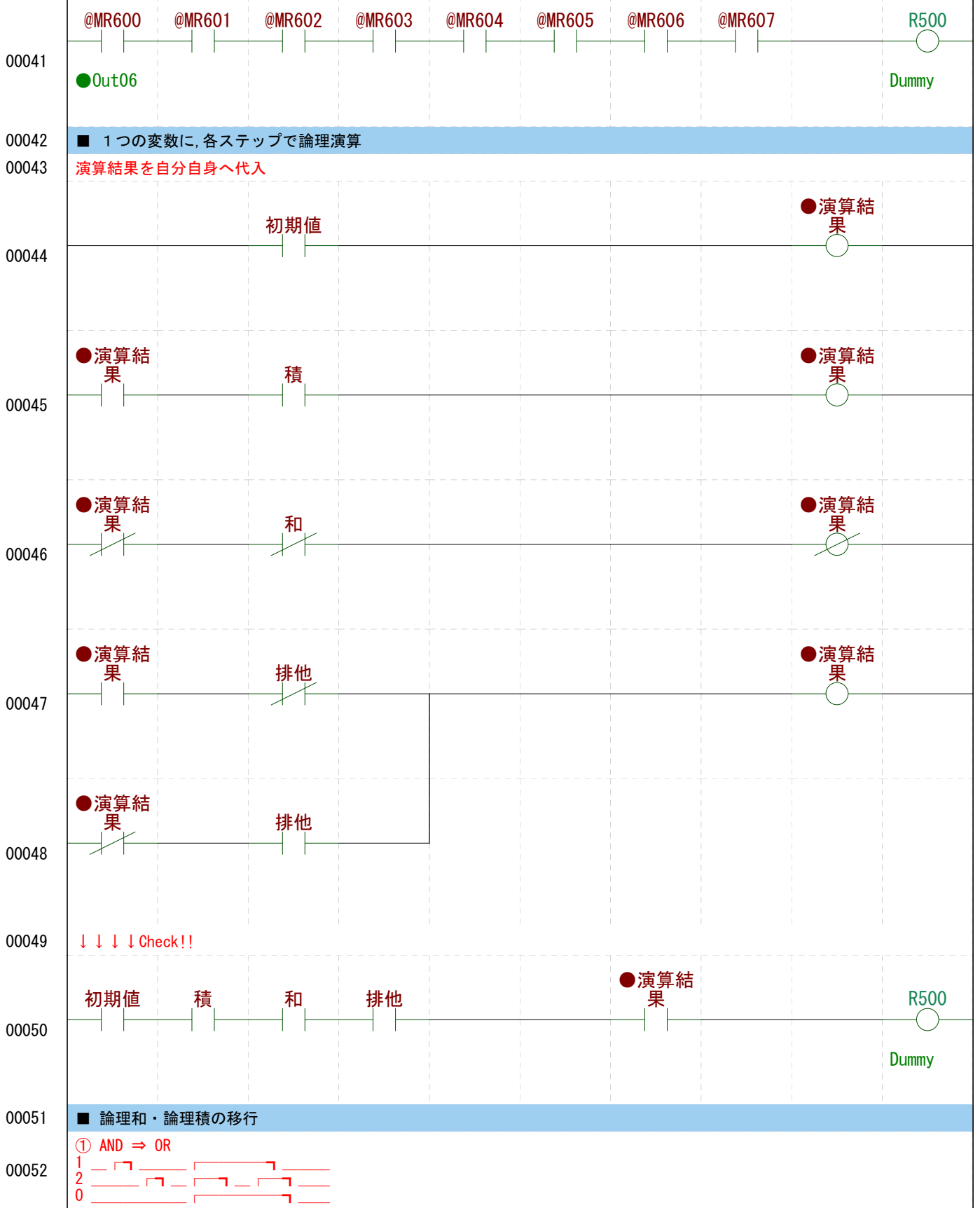
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Boolean



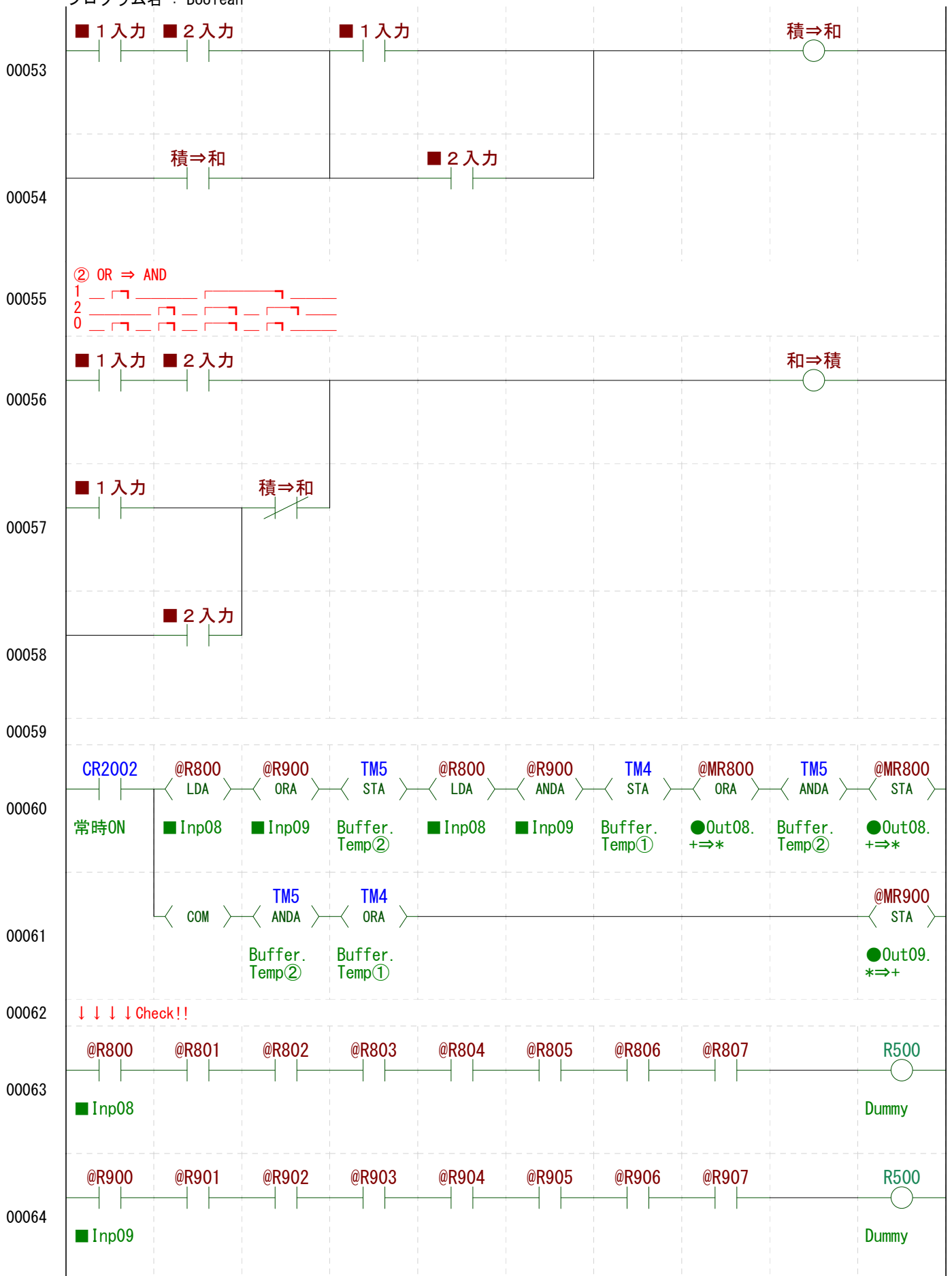
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
プログラム名 : Boolean



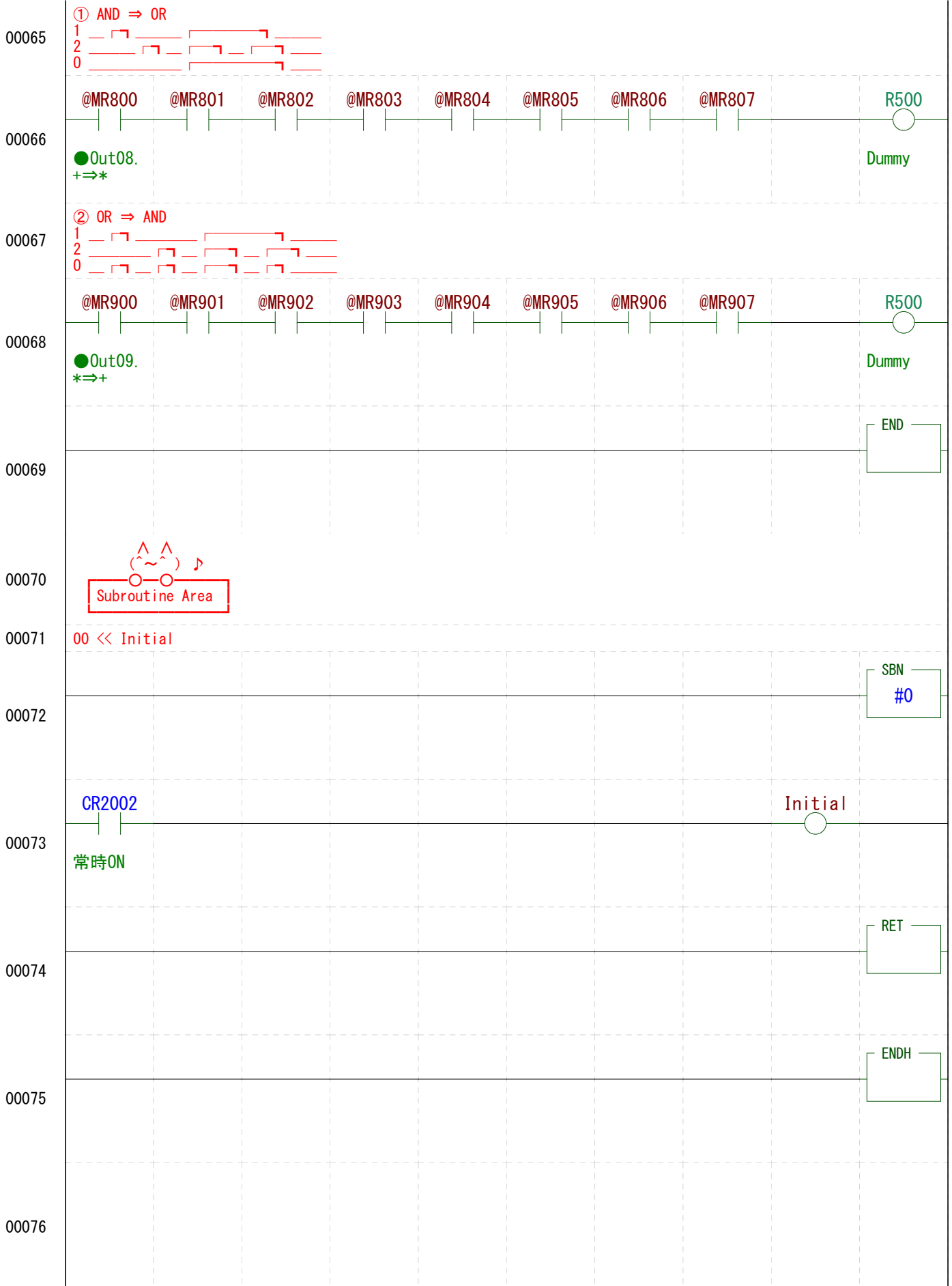
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Boolean



【ラダー図】

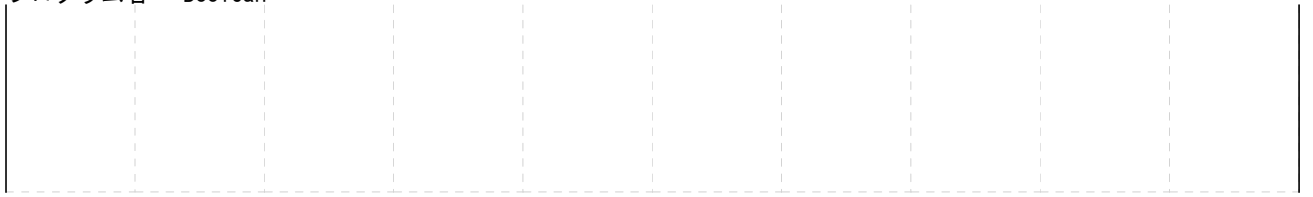
プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
プログラム名 : Boolean



【ラダー図】

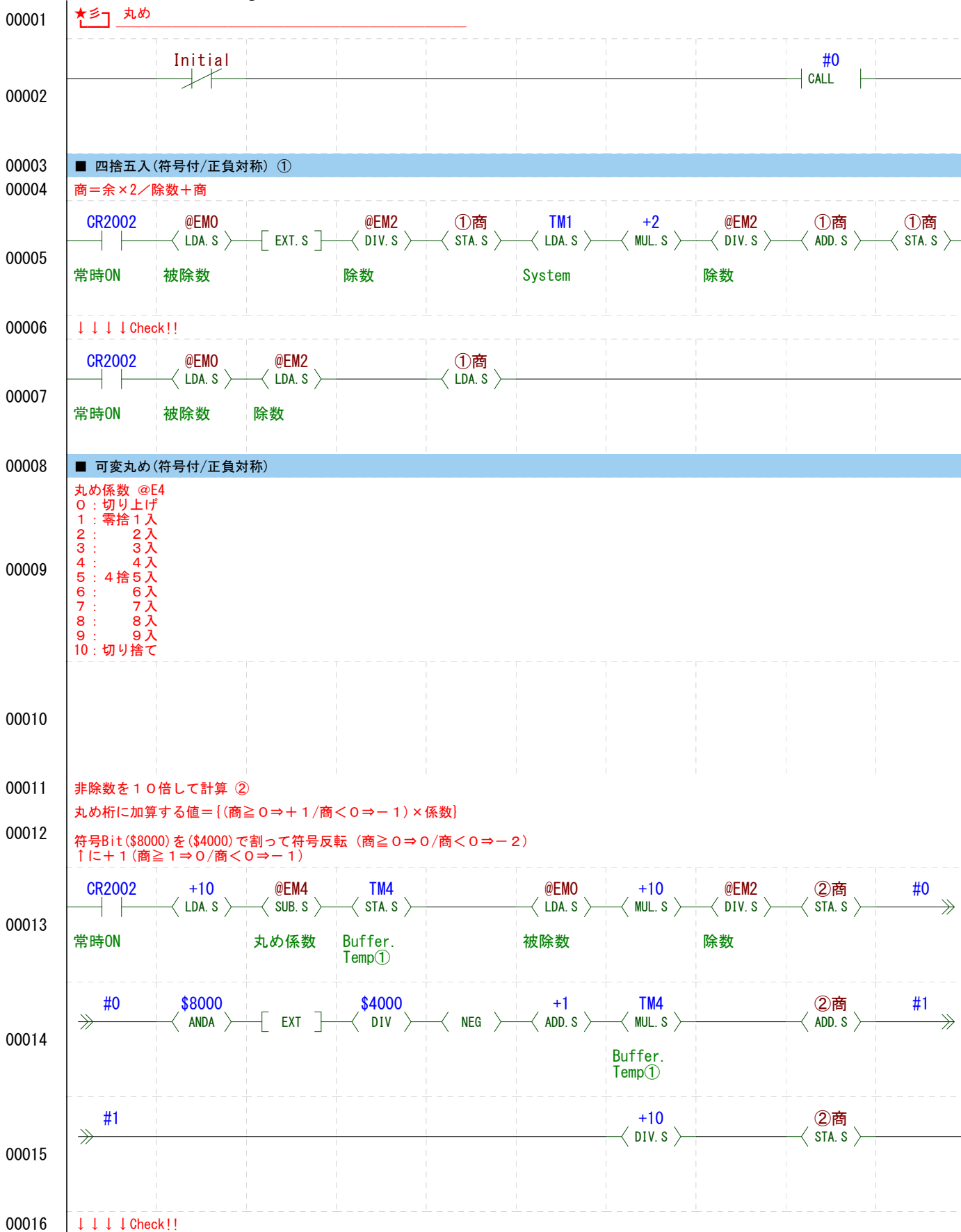
プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
プログラム名 : Boolean

00077



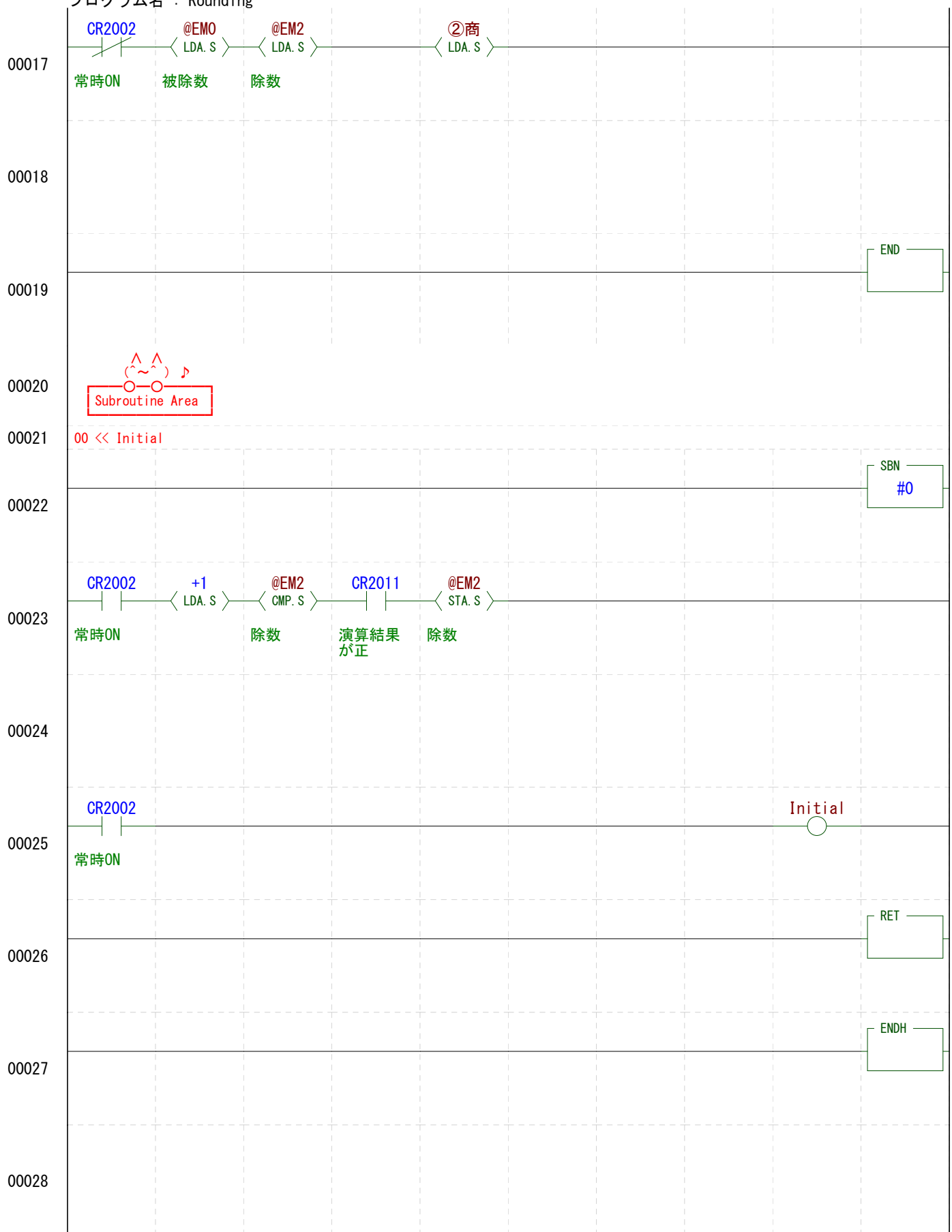
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Rounding



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Rounding



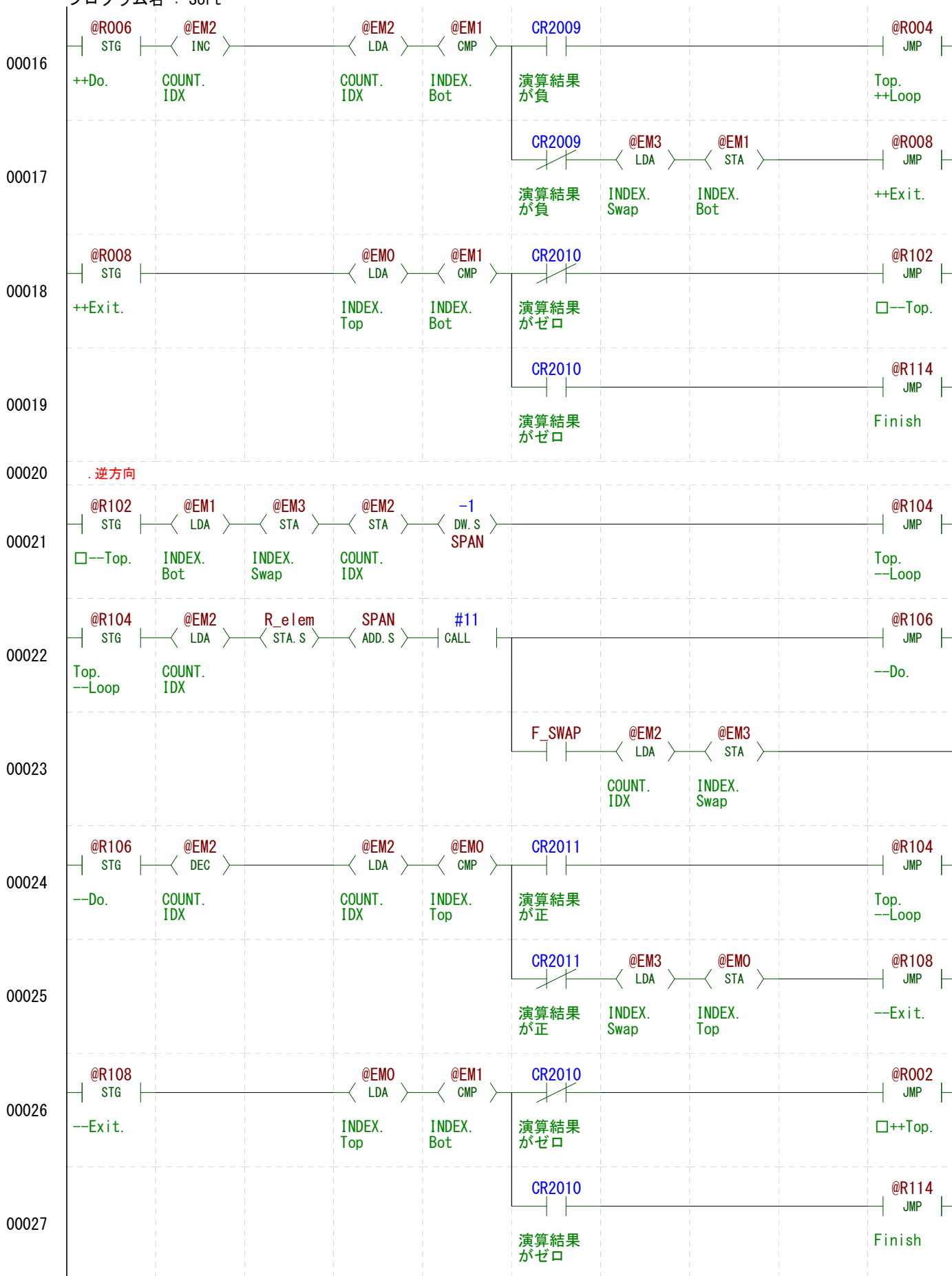
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_codel_01b
 プログラム名 : Sort



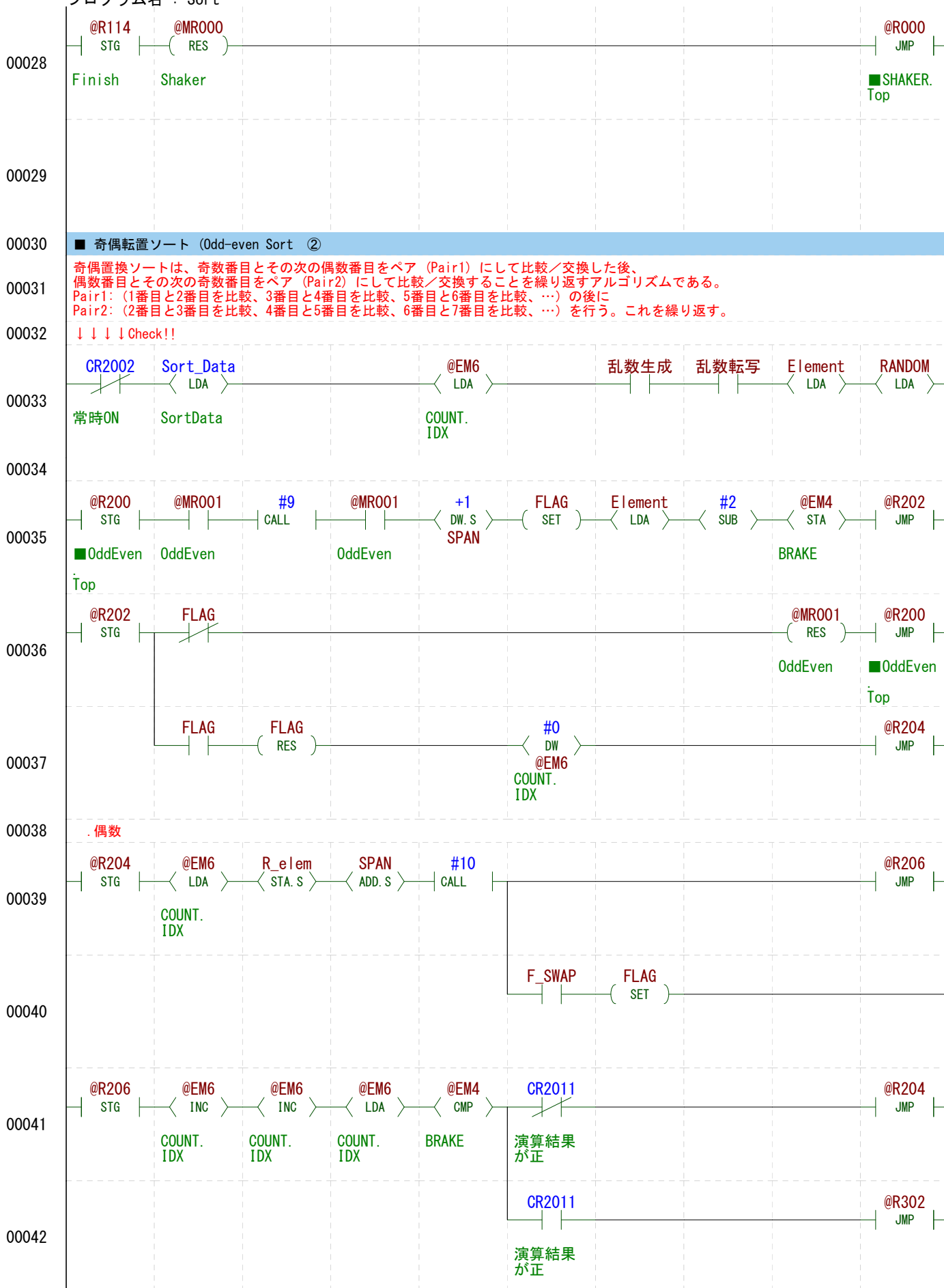
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Sort



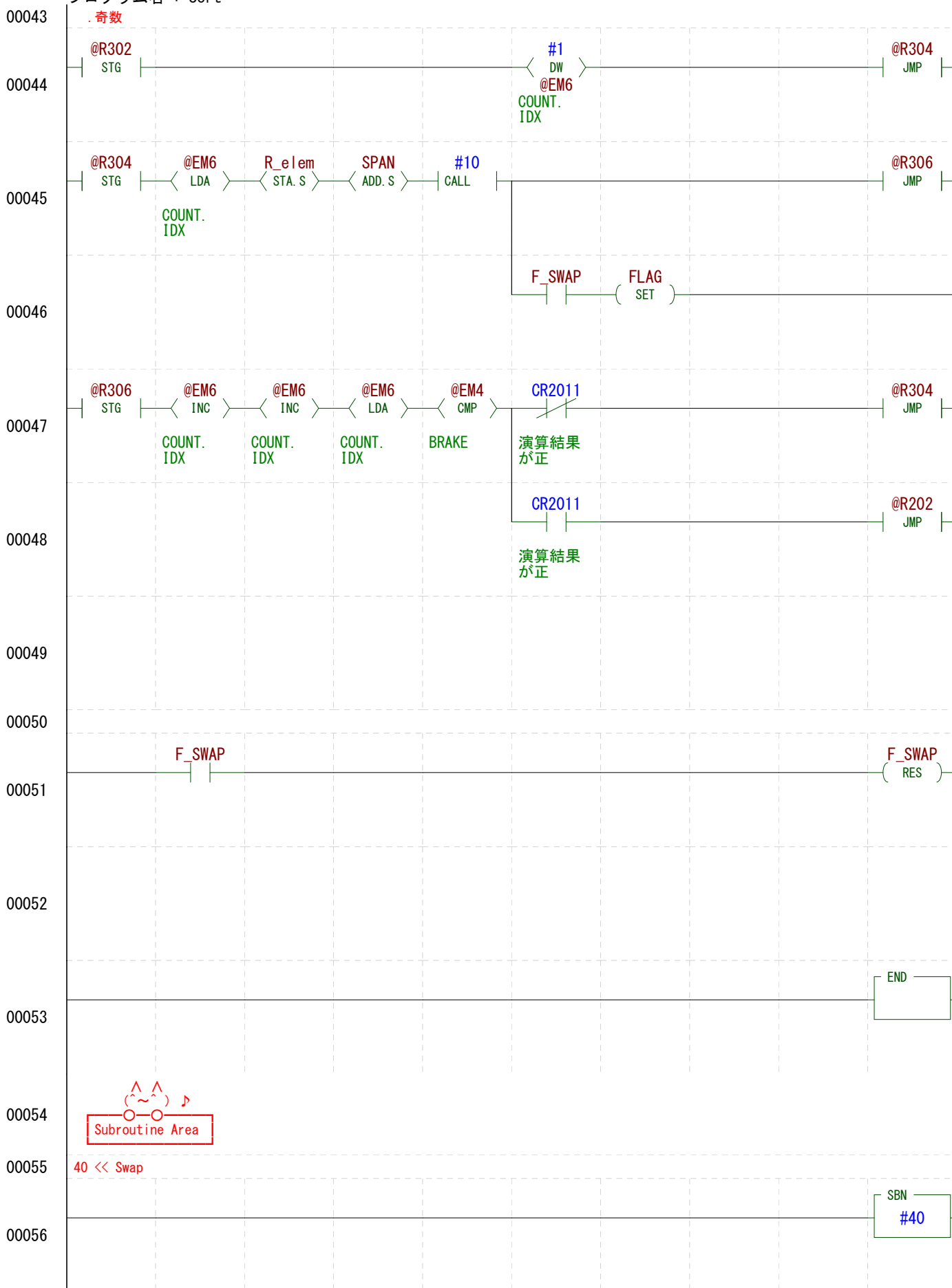
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Sort



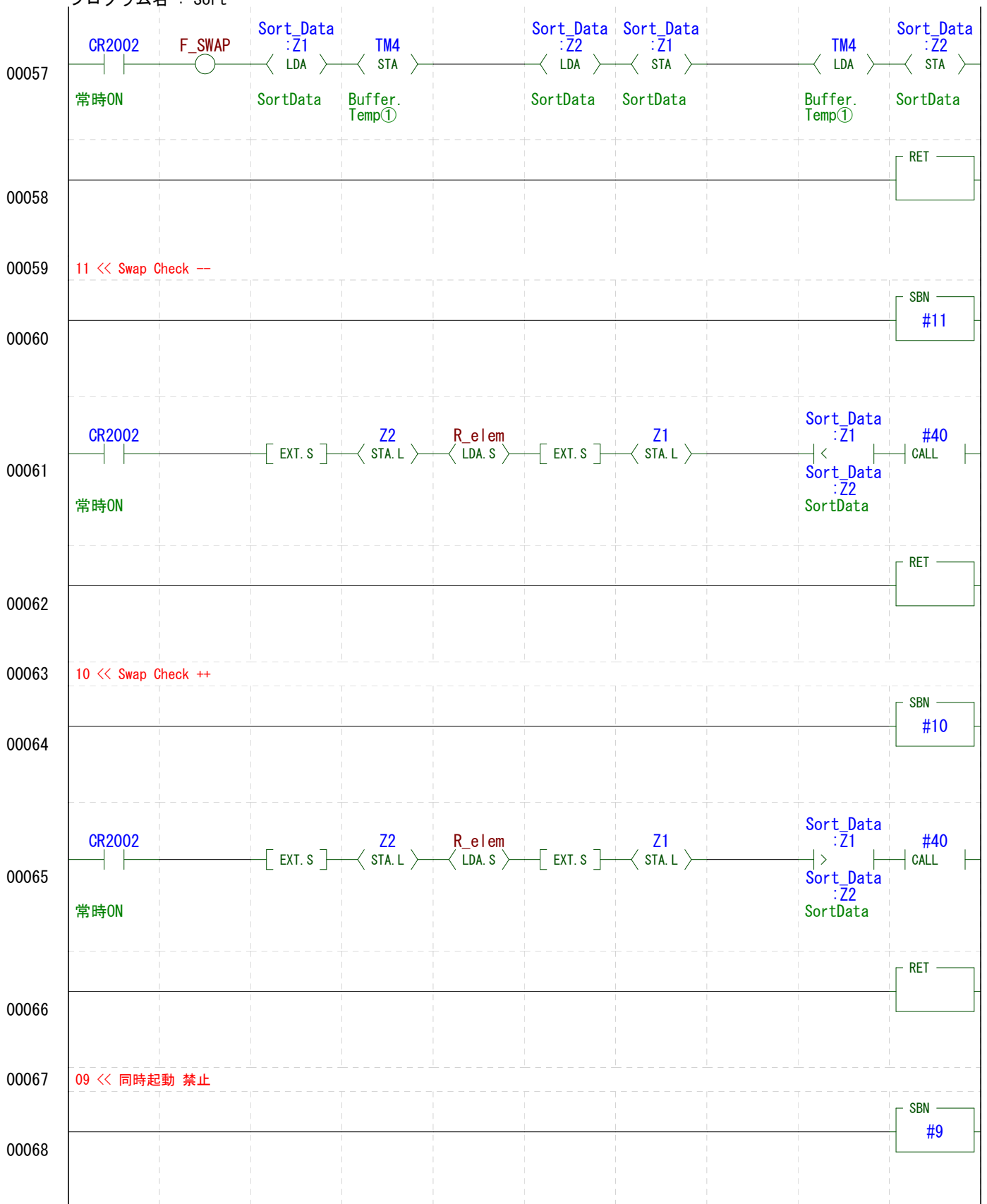
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Sort



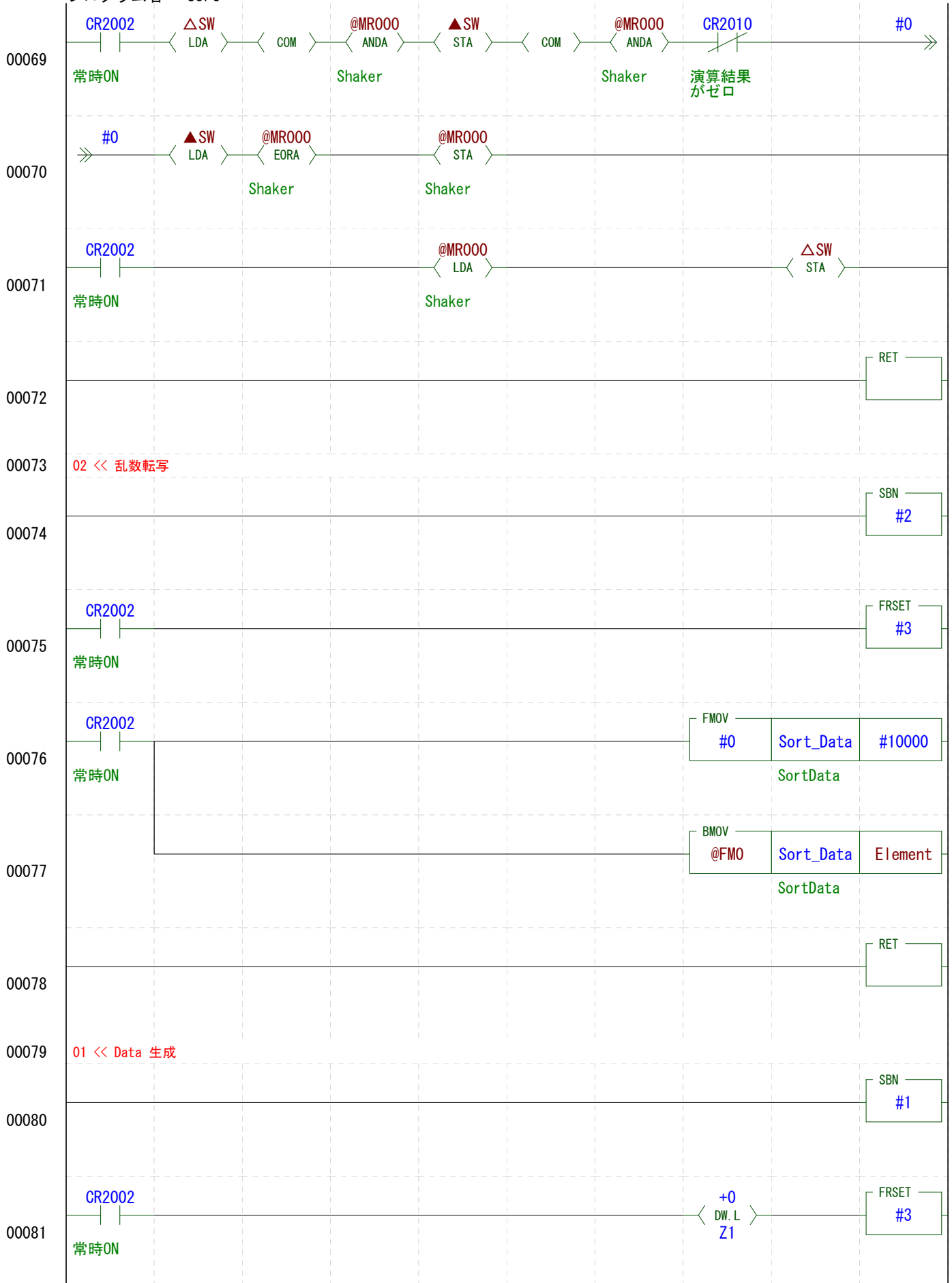
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Sort



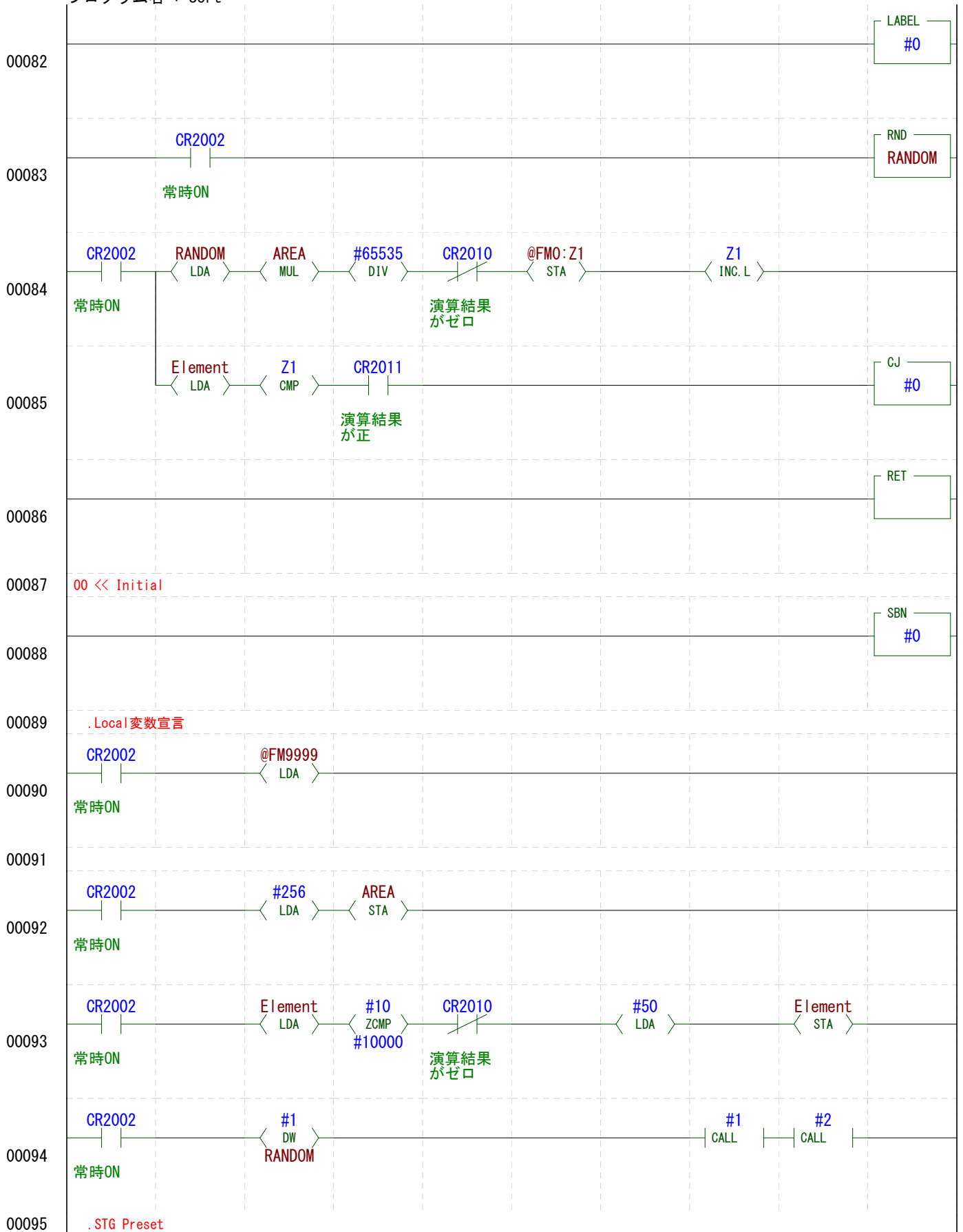
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Sort



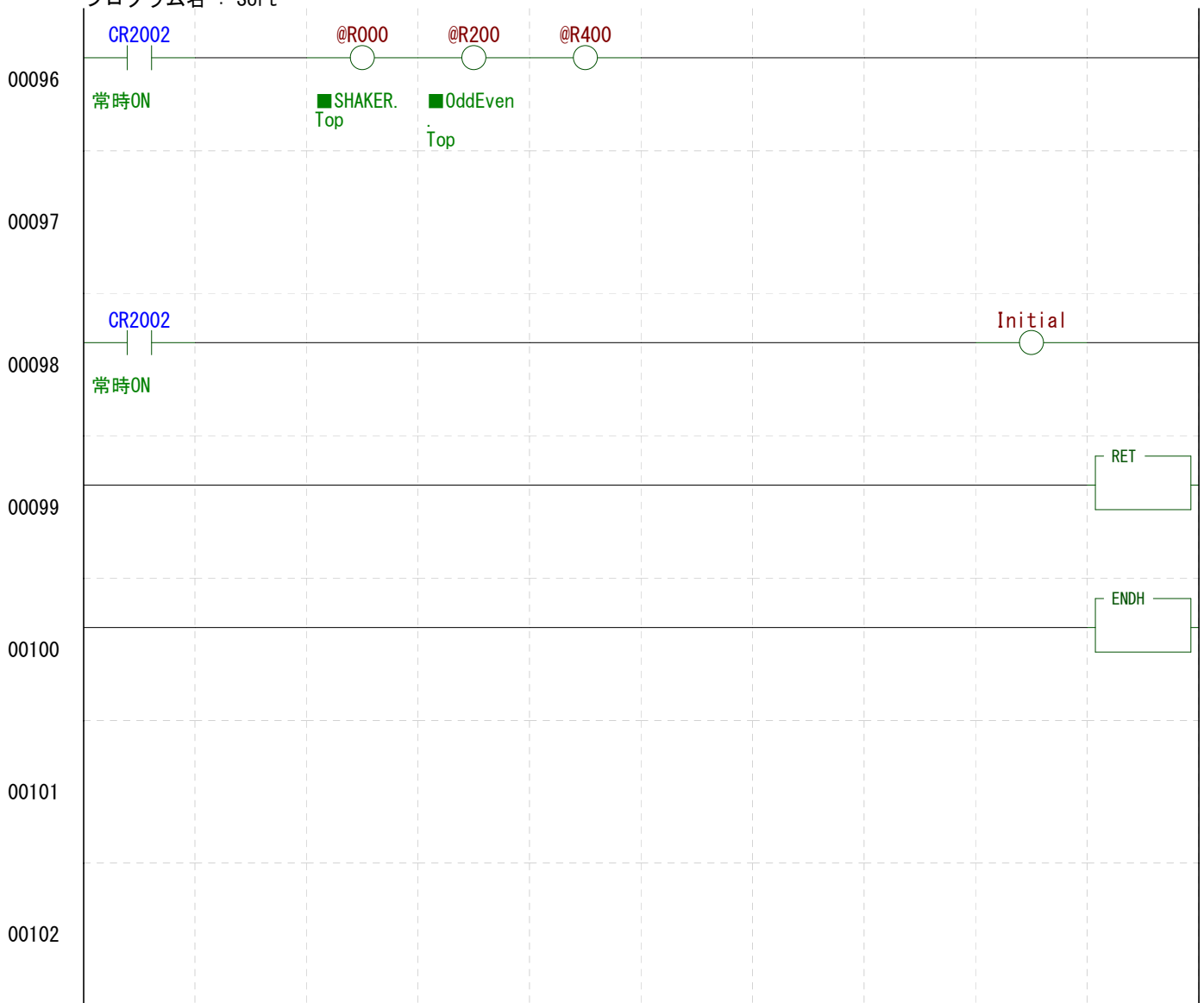
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Sort



【ラダー図】

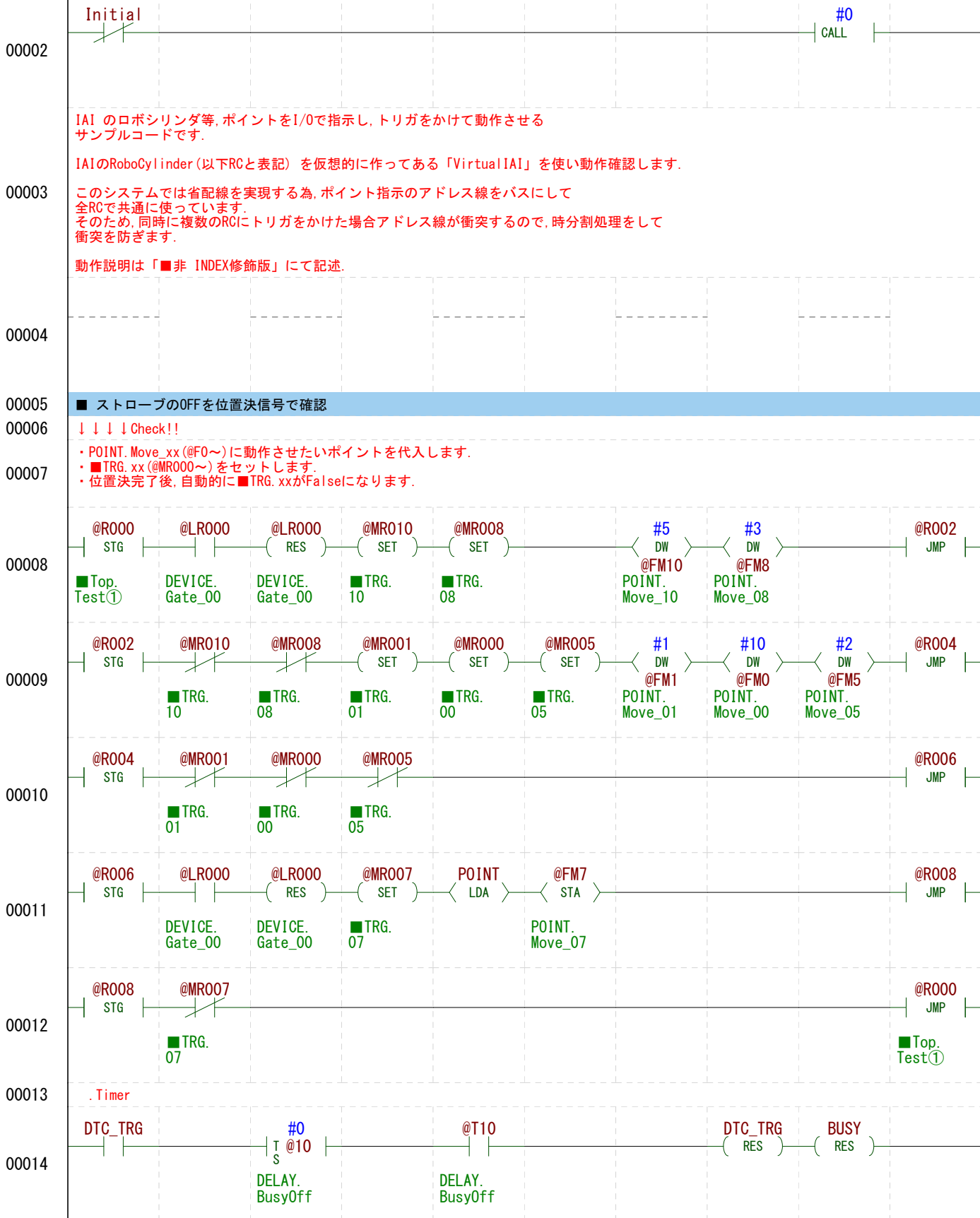
プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Sort



【ラダー図】

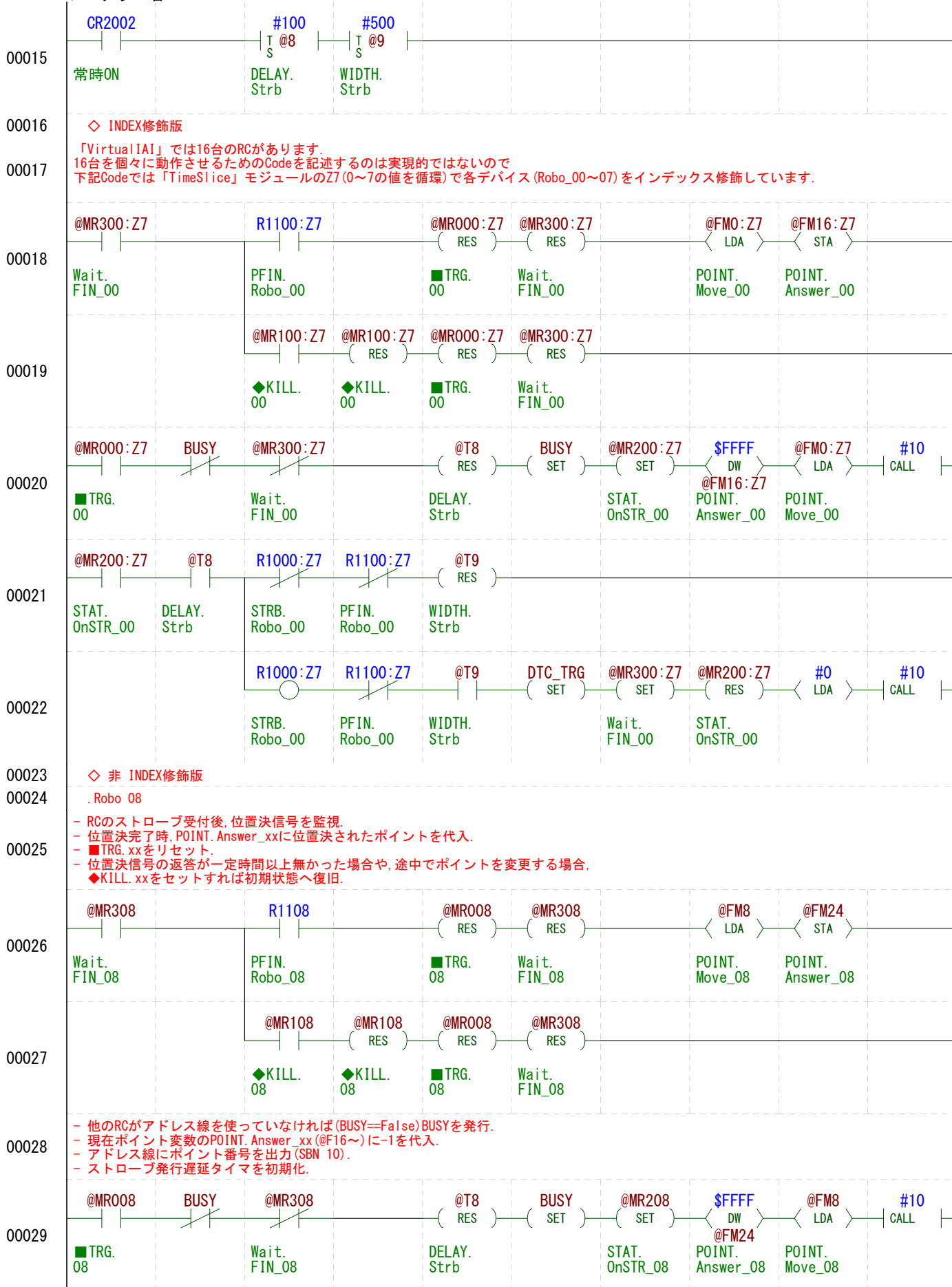
プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Go2Point

★シグ ポイント指定でトリガ (IAI RoboCylinderなど)



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Go2Point



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 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

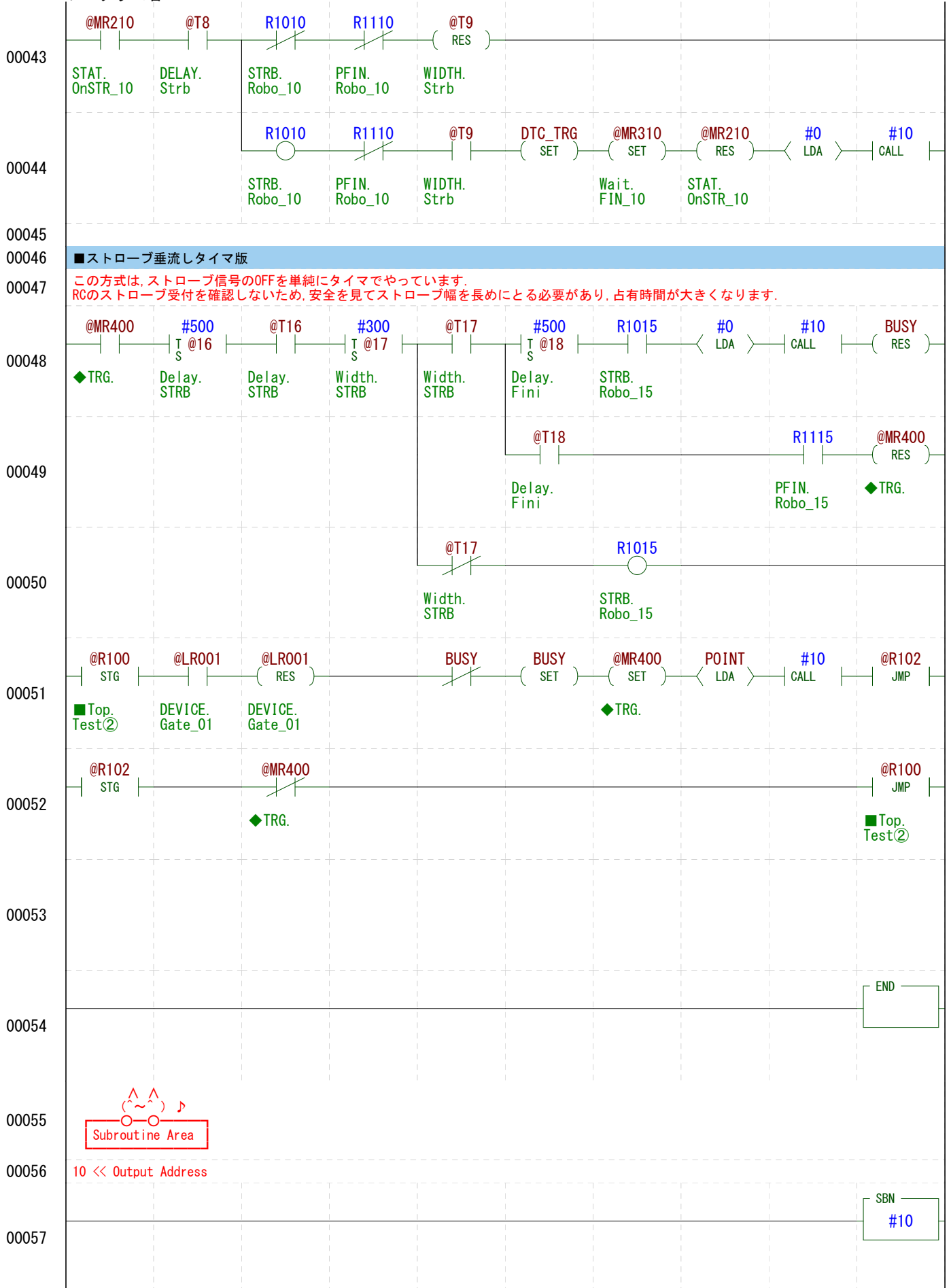
00041

00042



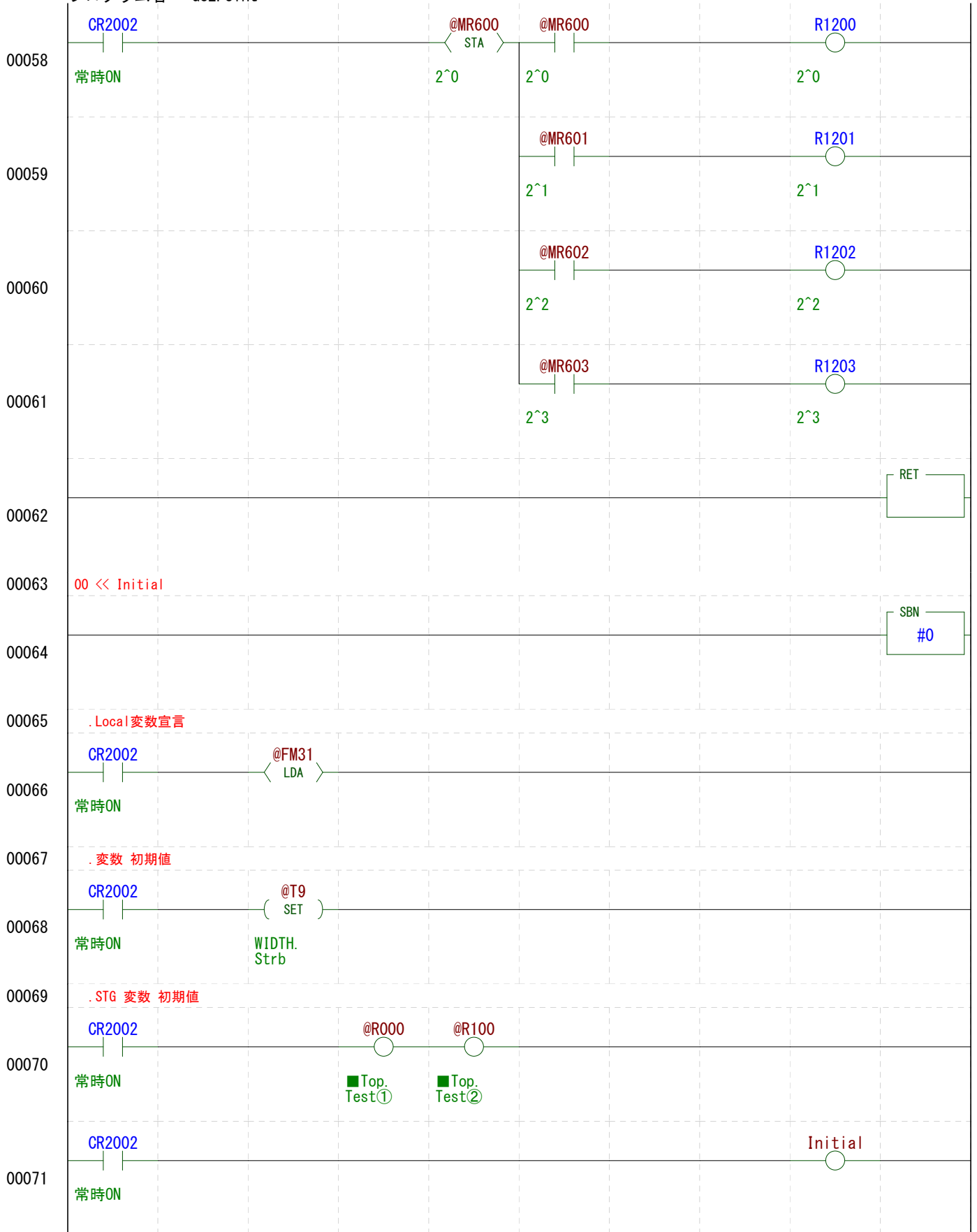
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Go2Point



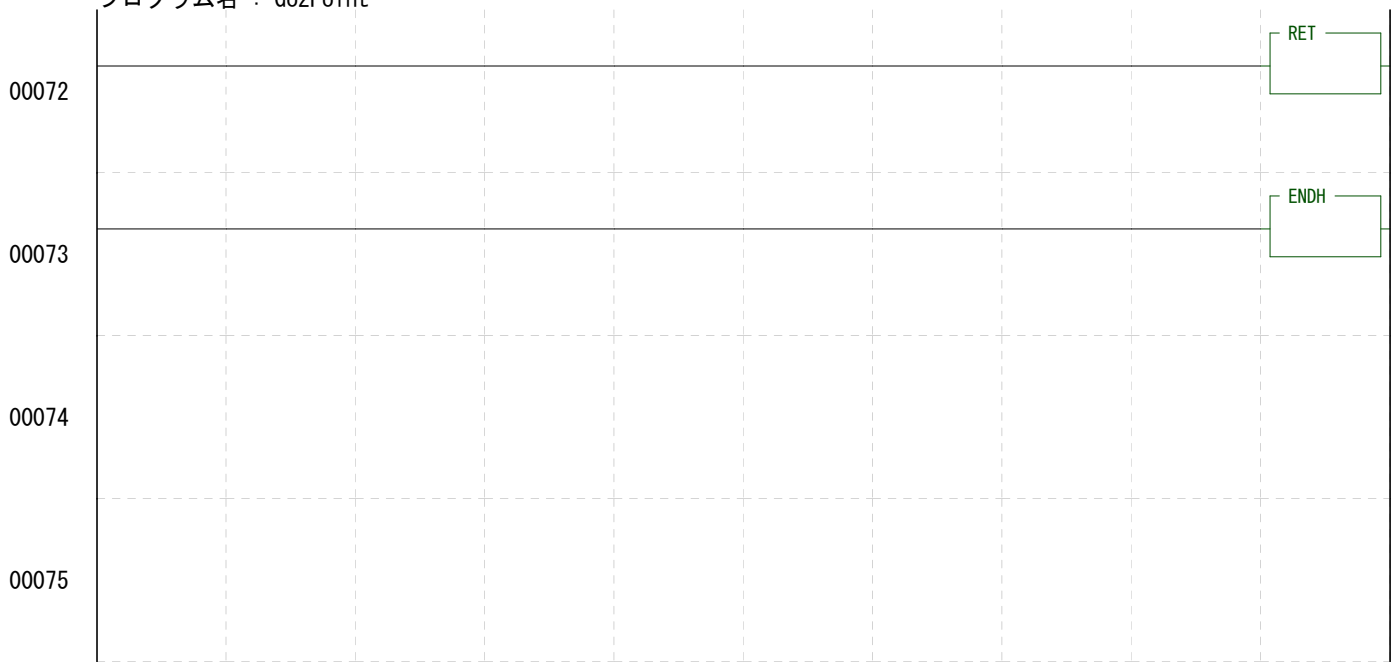
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Go2Point



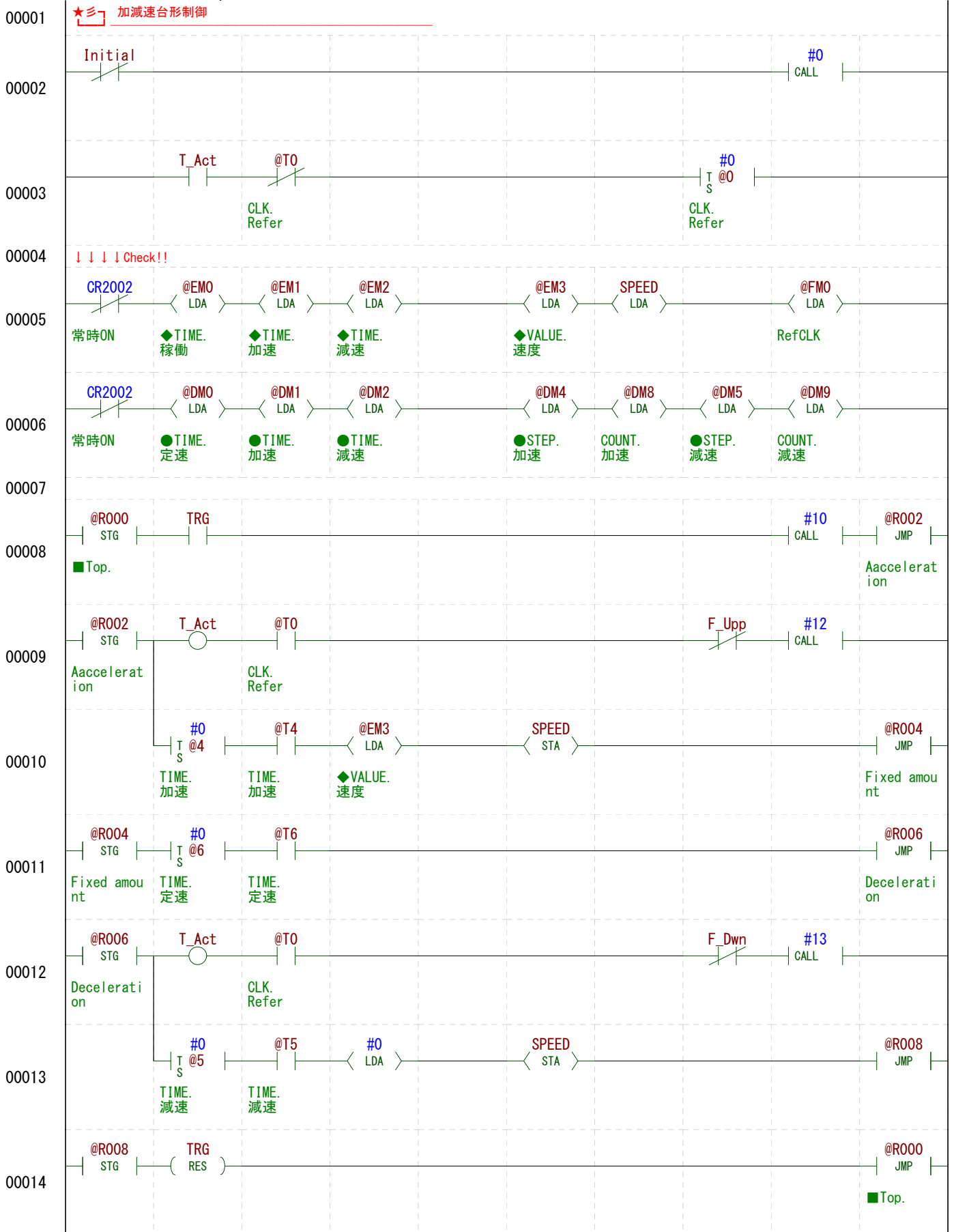
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
プログラム名 : Go2Point



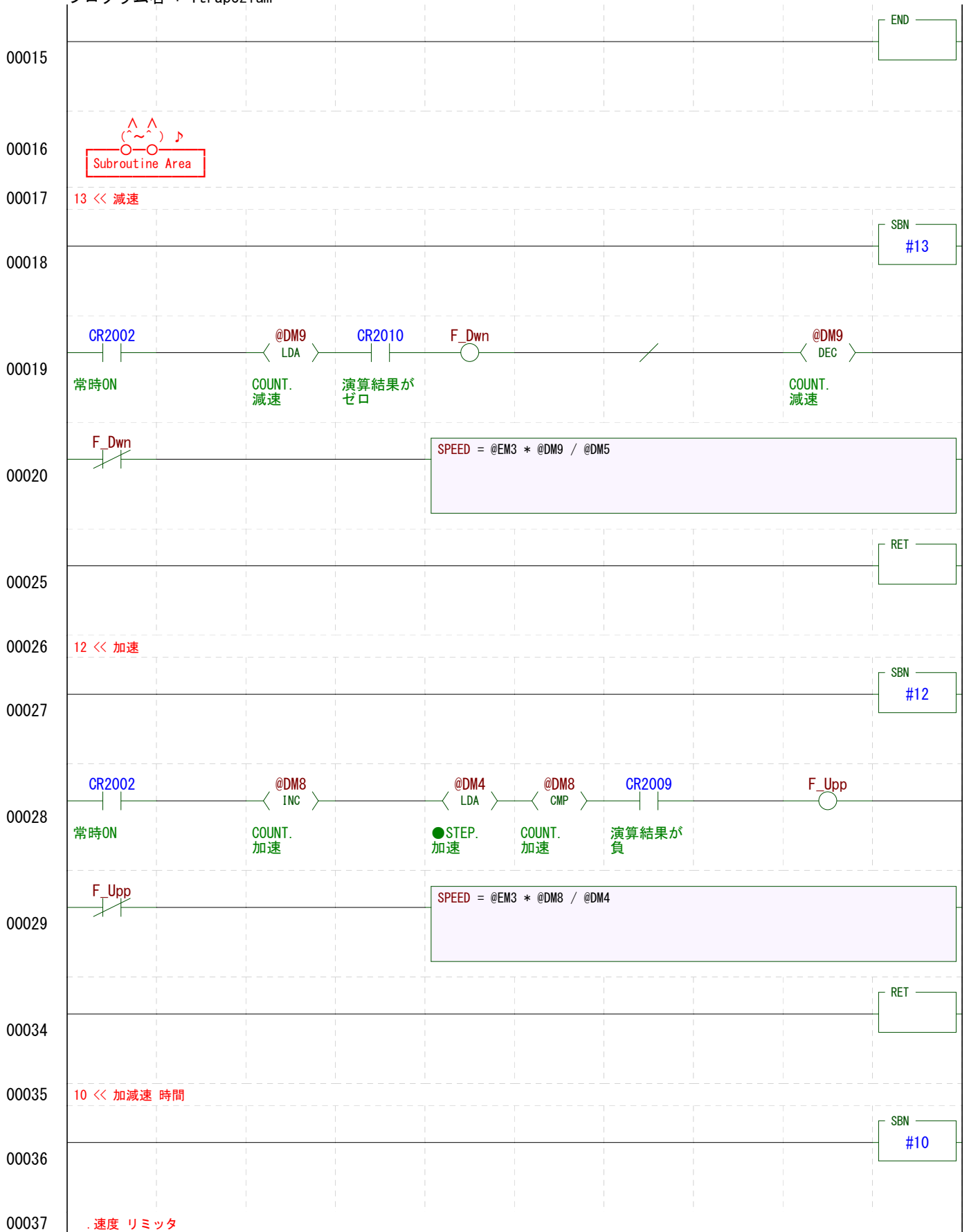
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Ttrapezium



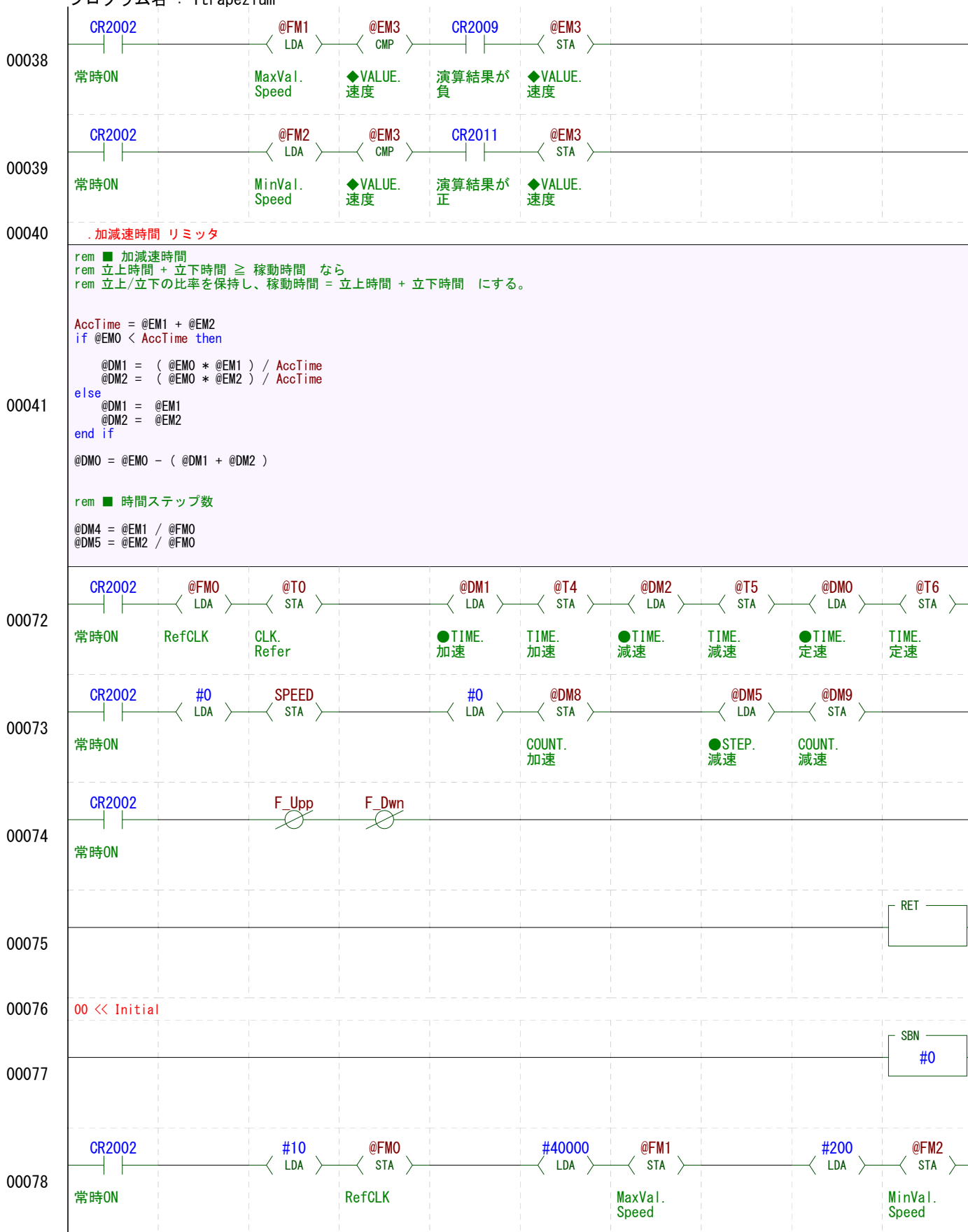
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Ttrapezium



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Ttrapezium



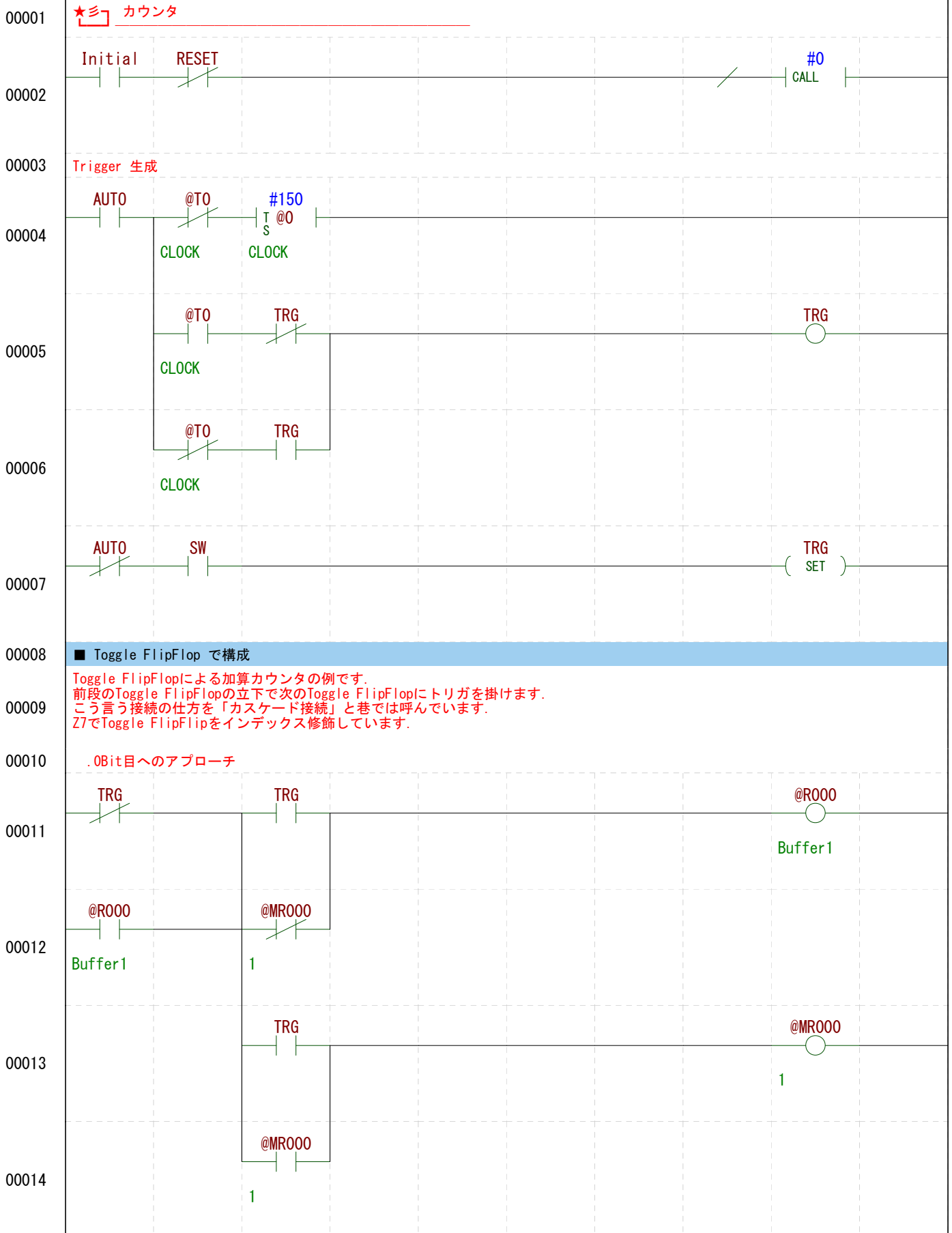
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
プログラム名 : Ttrapezium



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Counter



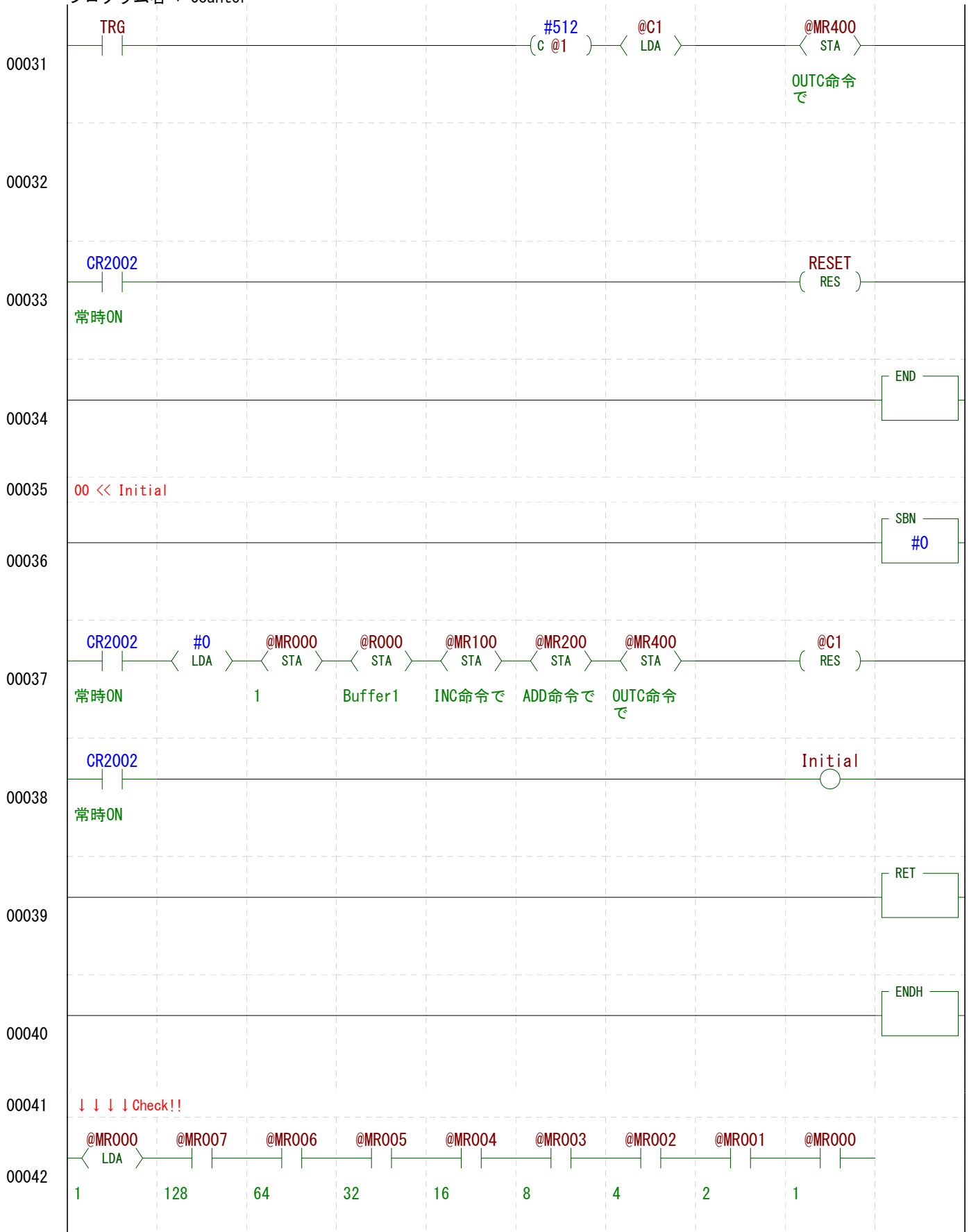
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Counter



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
 プログラム名 : Counter



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_01b
プログラム名 : Counter

