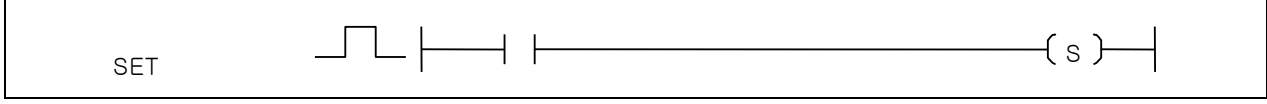


XGK	XGB
○	○

SET

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
SET	D	O	-	O	-	-	-	O	O	-	O	-	-	-	1	-	-	-



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
D	On durumunu koruma kontağı / Word adresinin bit kontağı	BIT

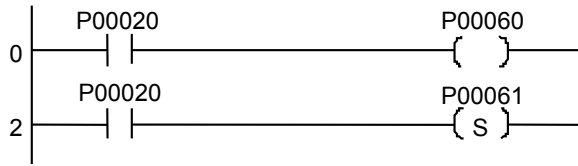
1) SET

- (1) Giriş koşulu On olursa, çıkış On olur. Giriş koşulu daha sonra Off olsa bile çıkış On olmaya devam eder. Eğer çıkış kontağı bir Word adresinin bit kontağı ise seçilen bit bir olur.
- (2) SET komutuyla ON yapılan bir kontak RST komutuyla OFF yapılabilir.

2) Program Örneği

- (1) P00020 kontağı On olduğu zaman P00060 ve P00061 kontaklarının durumu.

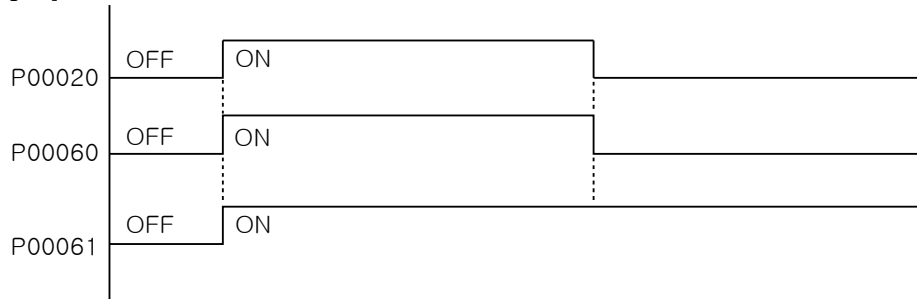
[Merdiven Yazılımı]



[Komut Yazılımı]

Step	Mnemonic	Operand
0	LOAD	P00 020
1	OUT	P00 060
2	LOAD	P00 020
3	SET	P00 061

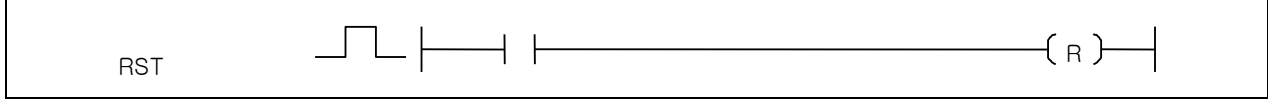
[Zaman Çizelgesi]



XGK	XGB
○	○

RST

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi														Step	Bayrak		
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D	R		Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
RST	D	0	-	0	0	0	-	-	0	-	0	-	-	-	1	-	-	-



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
D	Off durumunu koruma kontağı / Word cihazının bit kontağı	BIT

1) RST

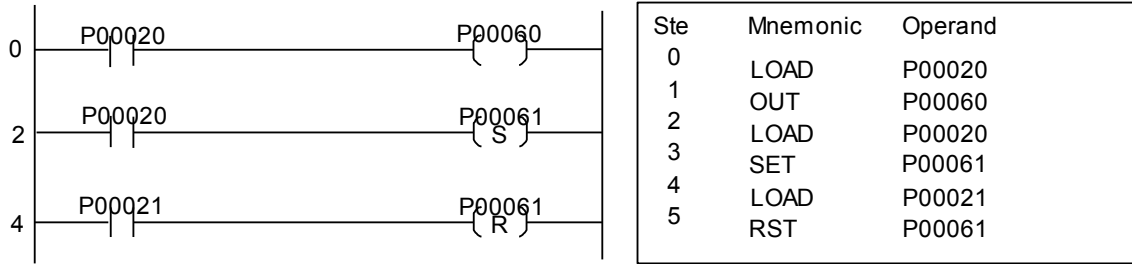
(1) Giriş koşulu On olursa, çıkış Off olur. Giriş koşulu daha sonra Off olsa bile çıkış Off olmaya devam eder. Eğer çıkış kontağı bir Word adresinin bit kontağı ise seçilen bit sıfır olur.

2) Program Örneği

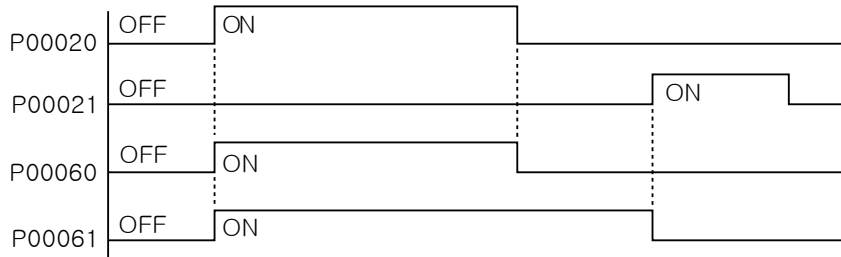
(1) P00020 kontağı On olduğu zaman P00060 ve P00061 kontaklarının durumu.

[Merdiven Yazılımı]

[Komut Yazılımı]



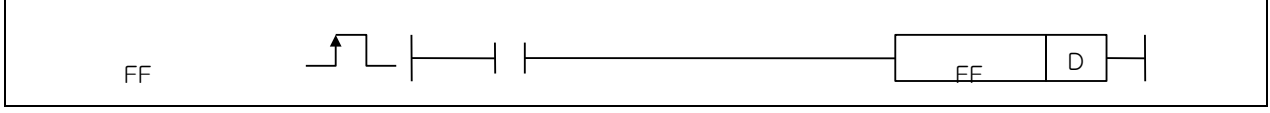
[Zaman Çizelgesi]



XGK	XGB
○	○

FF

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
FF	D	O	-	O	-	-	-	O	O	-	O	-	-	-	1	-	-	-



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
D	Bit adres kontağı / Word adresinin bit kontağı	BIT

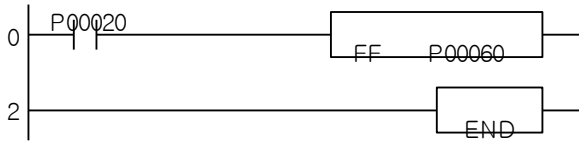
1) FF

(1) Giriş kontağı Off' tan On' a geçtiği zaman belirtilen kontağın durumunu değiştirir.

2) Program Örneği

(1) P0020 Off'tan On'a geçtiği zaman P0060' ın durumunun zıttına dönüşmesi.

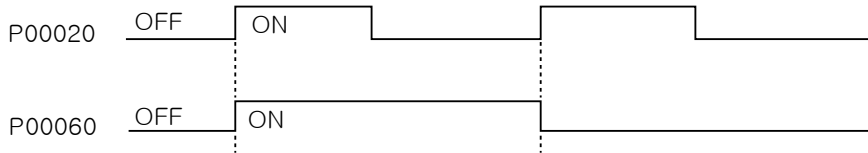
[Merdiven Yazılımı]



[Komut Yazılımı]

Step	Mnemonic	Operand
0	LOAD	P00020
1	FF	P00060
2	END	

[Zaman Çizelgesi]



XGK	XGB
○	○

SET Syy.xx

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi														Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D	R	Step	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
SET	S	-	-	-	-	-	O	-	-	-	-	-	-	-	1	-	-	-

[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
Syy.xx	S adresi kontağı için, yy grup numarasını, xx ise basamak numarasını gösterir. Grup Numarası 0~127, step numarası ise 0~99 arası seçilebilir.	BIT

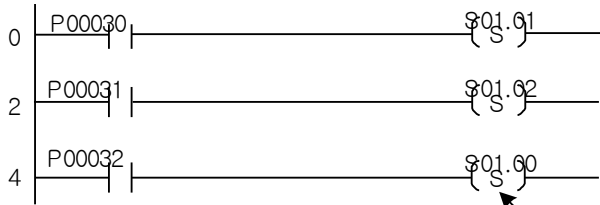
1) SET Syy.xx(Ardışık Kontrol)

- (1) In the same group with previous step number On, if present step number's input condition contact state is On, present step number will be On and the previous step number will be Off.
- (2) If Present step number is On,it will be self-held to keep On state although input contact is Off.
- (3) Even if input condition contacts are On at a time, only one step number will be On in a group.
- (4) At initial Run, Syy.00 is On.
- (5) SET Syy.xx Instruction will be cleared if Syy.00's input contact is On.

2) Program Örneği

(1) S01.xx grup kullanarak Ardışık Kontrol Programı

[Merdiven Yazılımı]

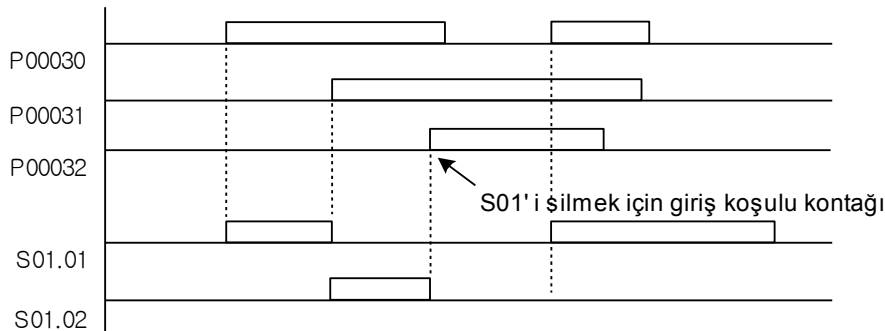


[Komut Yazılımı]

Step	Mnemonic	Operand
0	LOAD	P00030
1	SET	S01.01
2	LOAD	P00031
3	SET	S01.02
4	LOAD	P00032
5	SET	S01.00

- (2) Sequence Control will be output if the previous step is On and its own condition contact is On.

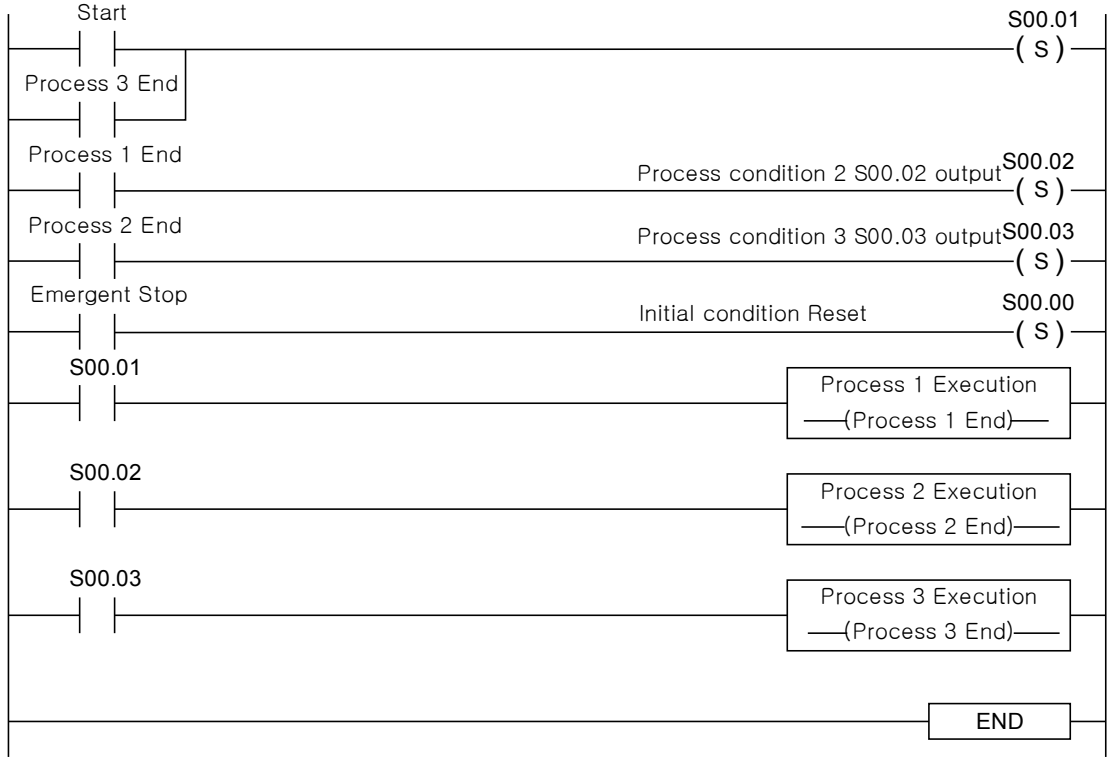
[Zaman Çizelgesi]



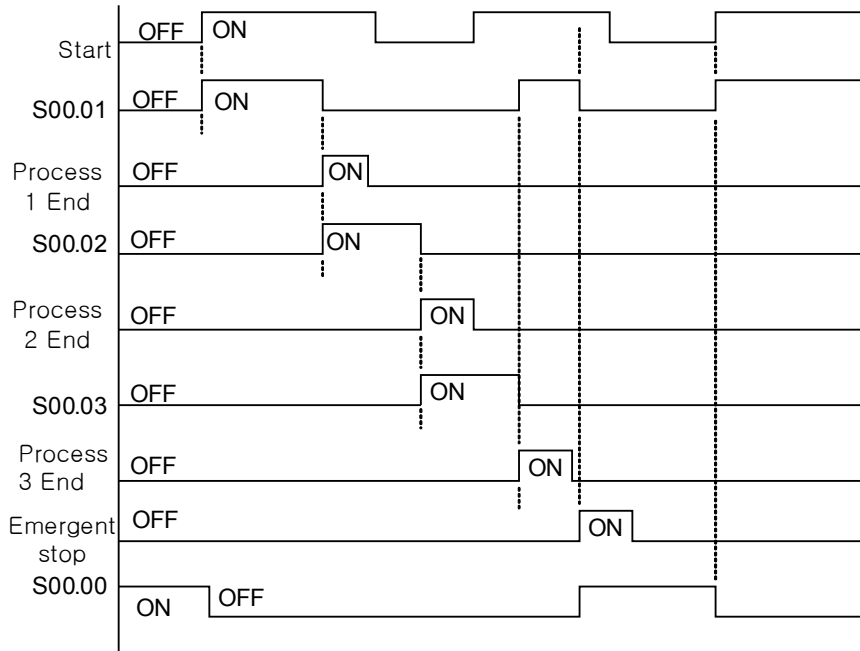
[Örnek] Ardışık Kontrol [SET S]

Where Process 2 is executed only after Process 1 is complete, and Process 1 is executed again after Process 3 is complete in applicable sequence.

[Merdiven Yazılımı]



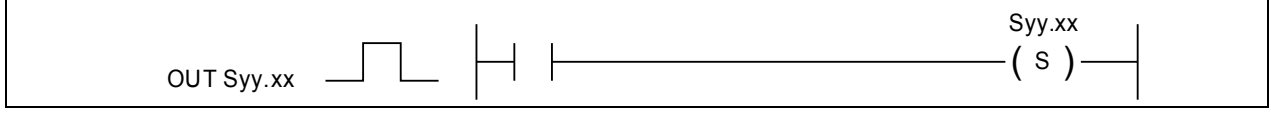
[Zaman Çizelgesi]



XGK	XGB
<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

OUT Syy.xx

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sfır (F111)	Artık (F112)
OUT	S	-	-	-	-	-	O	-	-	-	-	-	-	-	1	-	-	-



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
Syy.xx	S adresi kontağı için, yy grup numarasını, xx ise basamak numarasını gösterir. Grup Numarası 0~127, step numarası ise 0~99 arası seçilebilir.	BIT

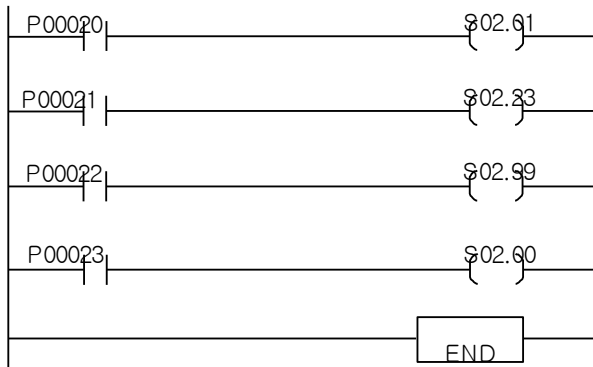
1) OUT Syy.xx (Subsequent Input Preferred)

- (1) Differently from SET Syy.xx, applicable step operates if input condition contact is On regardless of step sequence.
- (2) Only one step number will be On in the same group even if lots of input condition contacts are On. Finally program is on priority.
- (3) Present step number if On will be self-held to keep On state although input contact is Off.
- (4) OUT Syy.xx Instruction will be cleared if Sxx.00's input contact is On.

2) Program Örneği

Subsequent Input Preferred Control Program with S02 group used

[Merdiven Yazılımı]



[Komut Yazılımı]

Step	Mnemonic	Operand
0		
1	LOAD	P00020
2	OUT	S02.01
3	LOAD	P00021
4	OUT	S02.23
5	LOAD	P00022
6	OUT	S02.98
7	LOAD	P00023
	OUT	S02.00

No	P00020	P00021	P00022	P00023	S02.01	S02.23	S02.98	S02.00
1	On	Off	Off	Off	On			
2	On	On	Off	Off		On		
3	On	On	On	Off			On	
4	On	On	On	On				On

XGK	XGB
○	○

END

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi														Step	Bayrak		
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D	R		Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
END	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	1	-	-	-



1) END

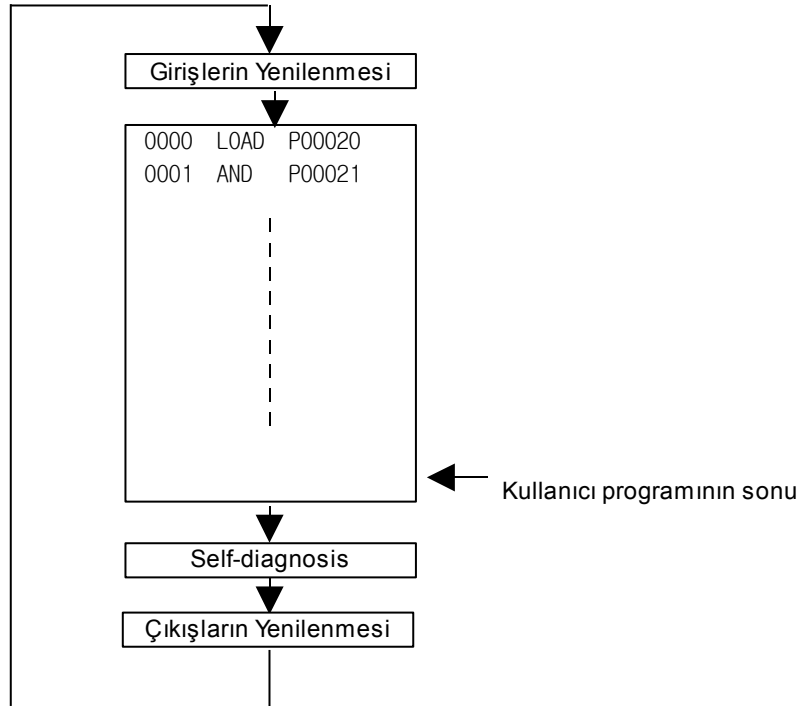
- (1) Program Sonunu Gösterir.
- (2) END Komutu işlendikten sonra 0000 numaralı basamağa gider.
- (3) END Komutu mutlaka programın en sonuna konulmalıdır. Aksi takdirde, Eksik End Komutu Hatası oluşur.

Açıklama

1 tarama nedir?

Aşağıda gösterildiği gibi; Girişlerin Yenilenmesi → Kullanıcı Programı Çalıştırılması → Self-diagnosis → Çıktıların Yenilenmesi, bir taramadır.

1 tarama



XGK	XGB
○	○

NOP

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi														Step	Bayrak		
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D	R		Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
NOP	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	1	-	-	-

Merdiven Yazılımı sembolü yok. (yalnızca Komut Yazılımında kullanılır)

1) NOP

- (1) İşlem Yapmayan Komut demektir. Program üzerinde hiçbir etkisi yoktur.
- (2) Yalnız Mnemonik Programda kullanılır.
- (3) NOP programdaki hataları ayıklamak ve satır sayısını sabit tutarak geçici olarak bir komutu silmek için kullanılır.

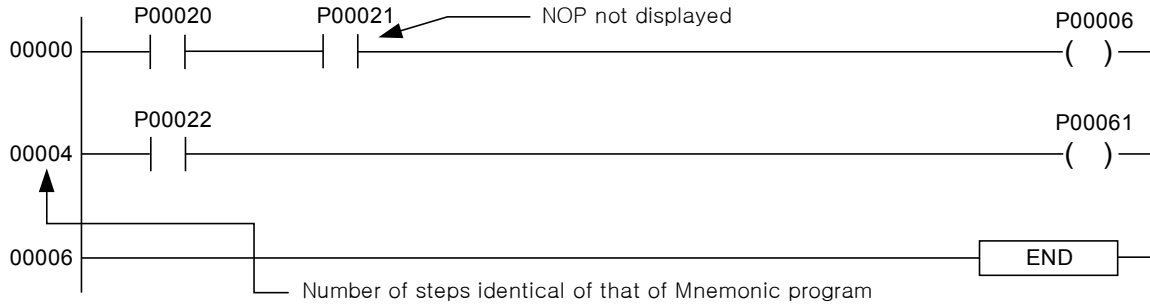
2) Program Örneği

- (1) Komut yazılımında NOP kullanıldığı zaman Merdiven yazılımında da satır numarası değişir.

[Komut Yazılımı]

Step	Mnemonic	Operand
0	LOAD	P00020
1	AND	P00021
2	NOP	
3	OUT	P00060
4	LOAD	P00022
5	OUT	P00061
6	END	

[Merdiven Yazılımı]



Açıklama

- 1) NOP komutunun işleme zamanı değişiklik gösterebilir. Ancak, program işleme zamanı (tarama zamanı) bu komut silinerek azaltılabilir.
- 2) NOP komutu Merdiven Yazılımından girilemez, ve Komut Yazılımından girilen NOP Merdiven Yazılımında gözükmez ama satır numarası her iki yazılım türünde de aynıdır.

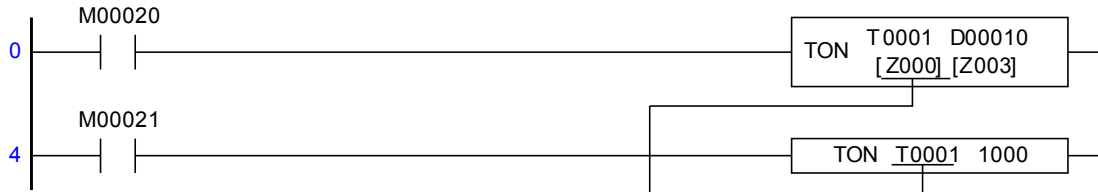
Zamanlayıcının Karakteristik Özellikleri

1) Temel Karakteristik Özellikleri

- (1) 4 çeşit (100ms, 10ms, 1ms, 0.1ms) zamanlayıcı vardır. Temel Parametrelerde her zamanlayıcı için zaman ayarı vardır.
- (2) Zamanlayıcılar için 5 farklı komut vardır.

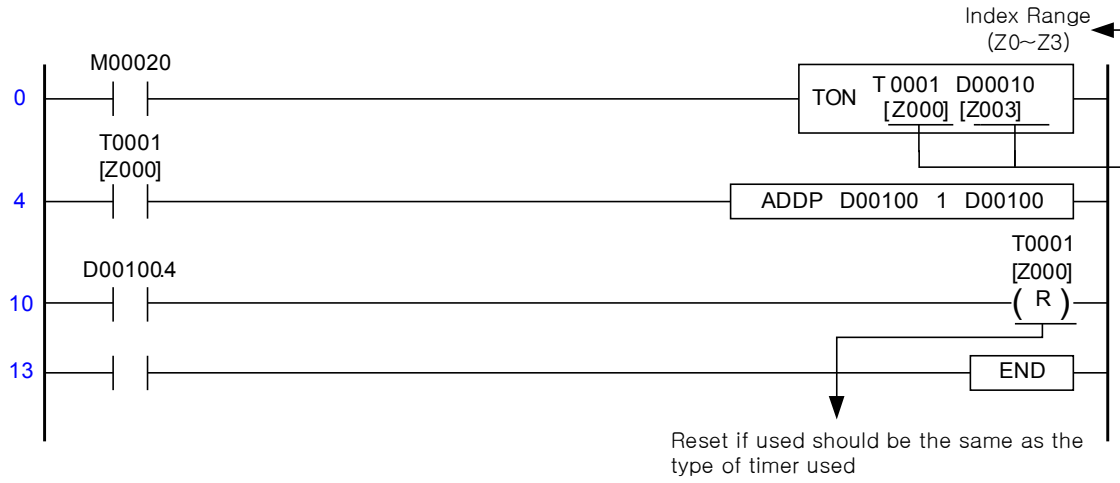
Komut	Tanımlama	Çalışma Özellikleri
TON	ON Timer	Eğer giriş koşulu ON olursa Zamanlayıcı Kontak Çıkışı OFF olur. Zamanlayıcının mevcut değeri set değerine ulaşırsa, Zamanlayıcı Kontak Çıkışı ON olur.
TOFF	OFF Timer	Eğer giriş koşulu ON olursa mevcut değer, set değeri olur ve Zamanlayıcı Kontak Çıkışı ON olur. Geçerli değer sıfıra ulaşıncaya, Zamanlayıcı Çıkış Kontakları OFF olur.
TMR	Integral Timer	Giriş koşulu OFF olsa bile, mevcut değer korunur. Zamanlayıcının değeri set değerine ulaşırsa, Zamanlayıcı Çıkış Kontakları ON olur.
TMON	Monostable Timer	Eğer giriş koşulu ON olursa, mevcut değer set değeri olur ve Zamanlayıcı Çıkış Kontakları ON olur. Giriş koşulu OFF olsa bile zaman ilerlemeye devam eder, belirtilen zaman sonunda Zamanlayıcı Çıkış Kontakları OFF olur.
TRTG	Retrigger Timer	Monostable Timer ile aynı şekilde çalışır. Yalnız giriş koşulu tekrar ON olursa geçerli zaman değeri tekrar set değeri olur.

- (3) Türü farketmeksizin 2048 zamanlayıcı kullanılabilir, ve set değeri 0~65,535 arası olabilir. Aynı zamanlayıcı birden fazla kullanılamaz. Eğer kullanılırsa PLC'ye indirme işlemi başarısız olur.



If the same T0001 is used regardless of index used, it will be processed as repeated use, which makes program download unavailable.

- (4) Setlenebilir zamanlayıcı değerinin adresleri P, M, K, U, D, R, vb. olabilir ve indeks fonksiyonları da kullanılabilir. Yalnız şu anda kullanılabilen indeks aralığı Z0 ~ Z3 arasındadır.
- (5) Zamanlayıcıyı resetlemek için giriş kontaklarını OFF yapmak veya reset yapmak gerekir. Reset kontakları ON olursa, zamanlayıcı çalışmaz.
- (6) Eğer Zamanlayıcıyı resetlemek için Reset Komutu kullanılırsa, komutta Zamanlayıcıda kullanılan formatın aynıısını kullanmak gerekir. Örneğin; TON T0001[Z000] D00010[Z003] şeklinde kullanırsak, reset kontaklarında kullandığımız format da T0001[Z000] şeklinde olmalıdır. Aksi takdirde XG5000 programında program indirme işlemi başarısız olacaktır.
- (7) Zamanlayıcı END komutundan sonra mevcut değeri kontak durumunu günceller.



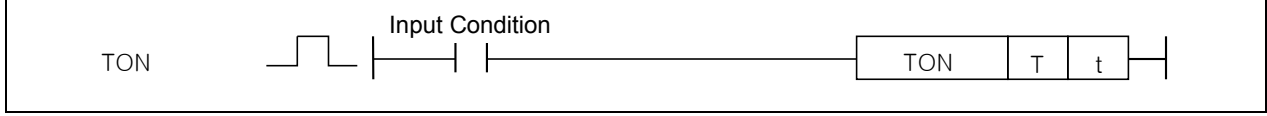
Açıklama

- 1) Due to index function, timers with different characteristics if operated at a time will be executed individually to produce abnormal operation. If index function is to be used, pay attention to this.

XGK	XGB
○	○

TON

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
TON	T	-	-	-	O	-	-	-	-	-	-	-	-	-	2/3	-	-	-
	t	O	-	-	-	-	-	-	-	O	O	-	O	O				

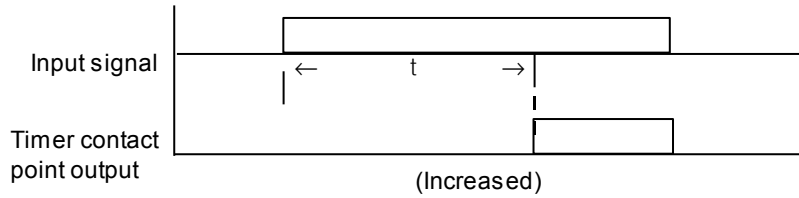


[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
T	Zaman rölesi	WORD
t	Zamanlayıcının set değeri kadar bekler. Tamsayı veya word adresi kullanılabilir. Set Zamanı = Temel çevrim (100ms, 10ms, 1ms veya 0.1ms) x set değeri (t)	WORD

1) TON (On Timer)

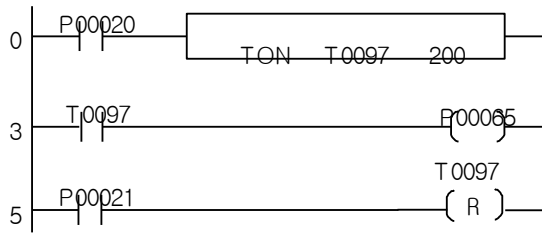
- Giriş koşulu On olduğu anda, mevcut değer artmaya başlar. Set zamanına (t) ulaşıldığı anda Zamanlayıcı Kontakları On olur.
- Giriş koşulu Off olursa veya zamanlayıcı resetlenirse, Zamanlayıcı Çıkışı Off olur ve mevcut değer de "0" olur.



2) Program Örneği

- P00020 On olduktan 20 sn sonra zamanlayıcının değeri set değerine ulaşacaktır. Set değerine ulaştığı anda T0097 On olur, daha sonra P00065 On olur.
- Zamanlayıcı set değerine ulaşmadan giriş koşulu Off olursa, zamanlayıcının değeri "0" olur. P00021 On olursa, T0097 Off olur ve mevcut değer de "0" olur.

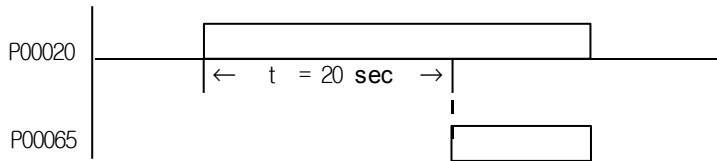
[Merdiven Yazılımı]



[Komut Yazılımı]

Step	Mnemonic	Operand
0	LOAD	P00020
1	TON	T0097 200
3	LOAD	T0097
4	OUT	P00065
5	LOAD	P00021
6	RST	T0097

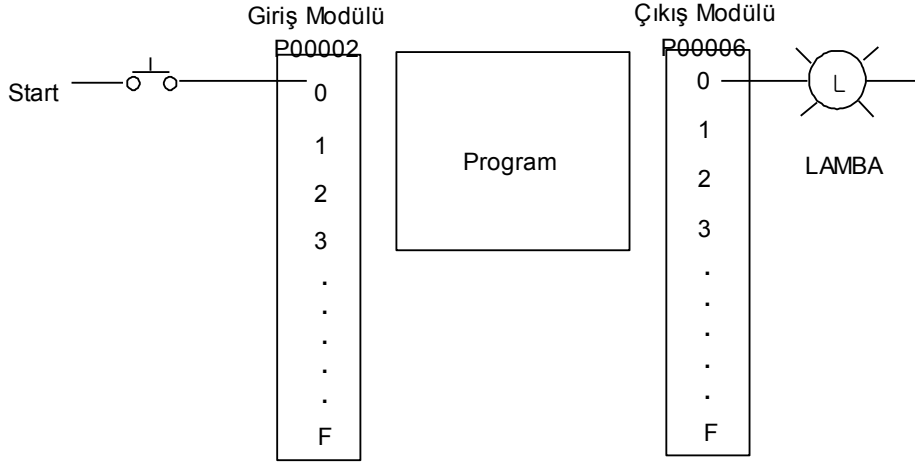
[Zaman Çizelgesi]



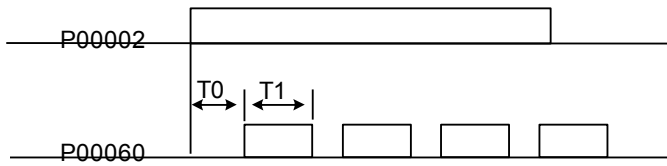
[Örnek] Yanıp Sönme Devresi [TON]

(1) Çalışma: Çıkışı yakıp söndürmek için 2 zamanlayıcı kullanılır.

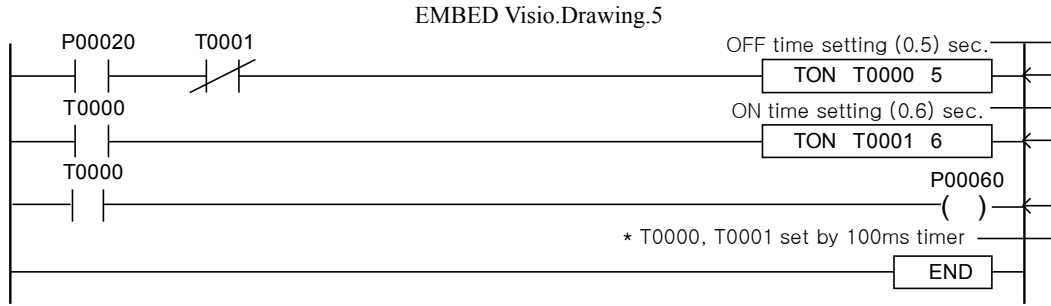
[Sistem Diyagramı]



[Zaman Çizelgesi]



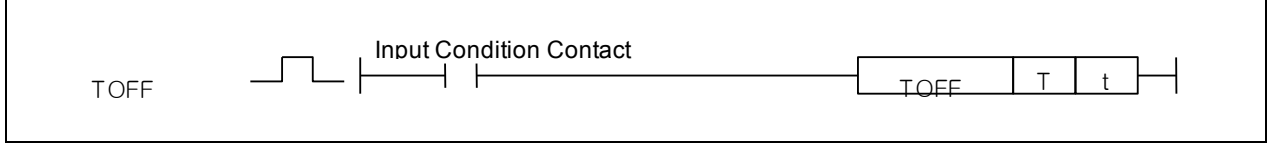
[Program]



XGK	XGB
○	○

TOFF

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
TOFF	T	-	-	-	O	-	-	-	-	-	-	-	-	-	2/3	-	-	-
	t	O	-	-	-	-	-	-	-	O	O	-	O	O				

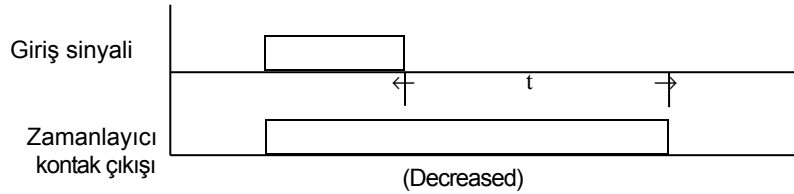


[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
T	Zaman rölesi	WORD
t	Zamanlayıcının set değeri kadar bekler. Tamsayı veya word adresi kullanılabilir. Set Zamanı = Temel çevrim (100ms, 10ms, 1ms veya 0.1ms) x set değeri (t)	WORD

1) TOFF (Off Timer)

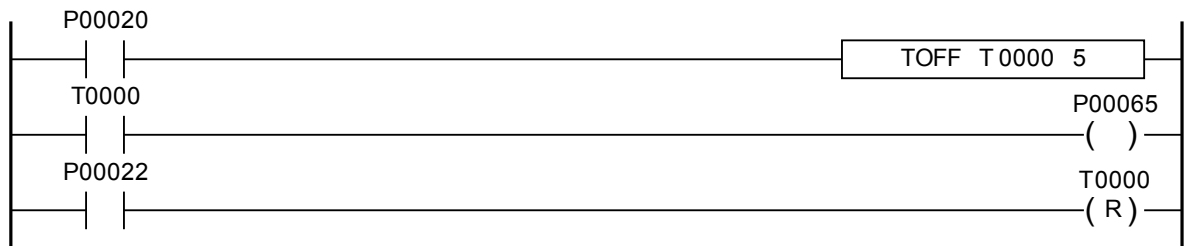
- (1) Giriş koşulu On olduğu an, zamanlayıcının değeri set değeri olur ve çıkış On olur.
- (2) Giriş koşulu Off olunca, zamanlayıcı değeri set değerinden düşmeye başlar ve değeri "0" a düşünce, çıkış Off olur.
- (3) Reset komutu kullanılırsa, Zamanlayıcı Çıkışı Off olur ve mevcut değeri "0" olur.



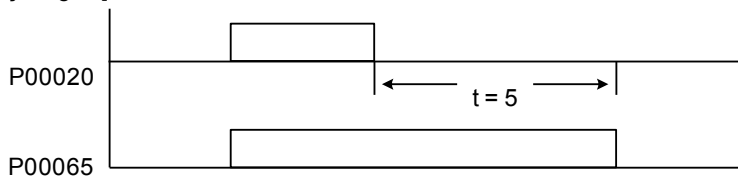
2) Program Örneği

- (1) P00020 giriş kontağı On olursa, T0000 kontağı On olur ve P00065 çıkışını On yapar.
- (2) P00020 girişi Off olduktan sonra, Zamanlayıcı düşmeye başlar. Ve mevcut değer "0" olursa, Zamanlayıcı kontağı Off olur.
- (3) P00022 On olursa, mevcut değer "0" olur.

[Merdiven Yazılımı]



[Zaman Çizelgesi]

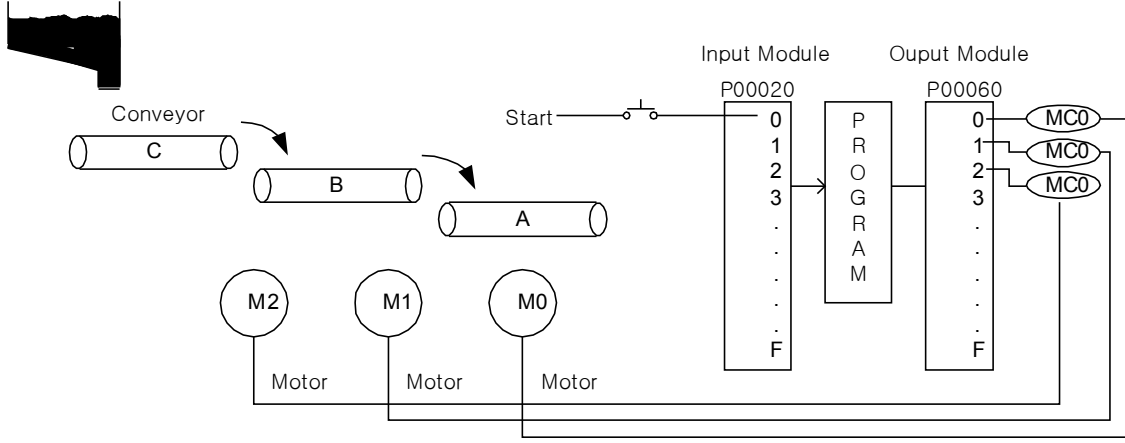


[Örnek] Konveyör Kontrolü [TON, TOFF]

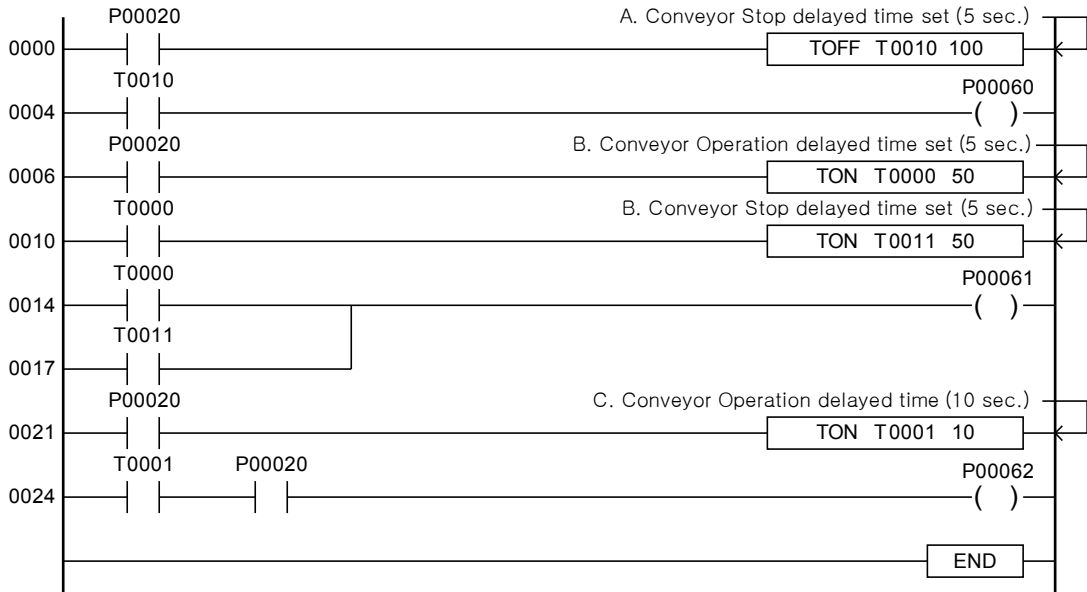
(1) Çalışma

Birden fazla konveyörün ard arda çalışması (A → B → C) ve durması (C → B → A).

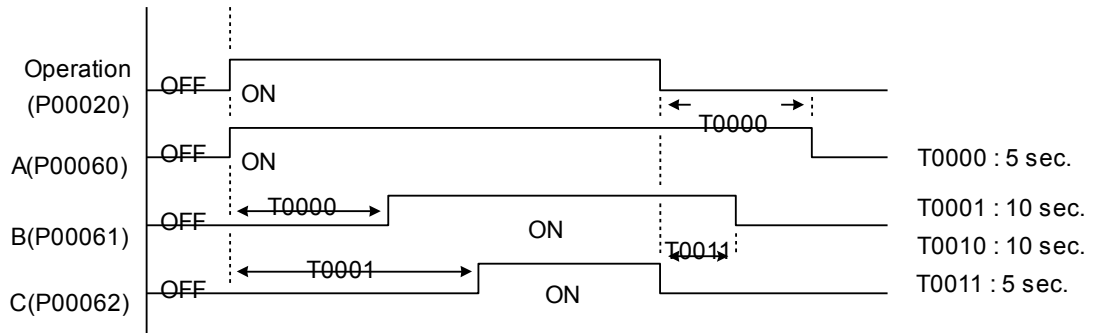
[Sistem Diyagramı]



[Merdiven Yazılımı]



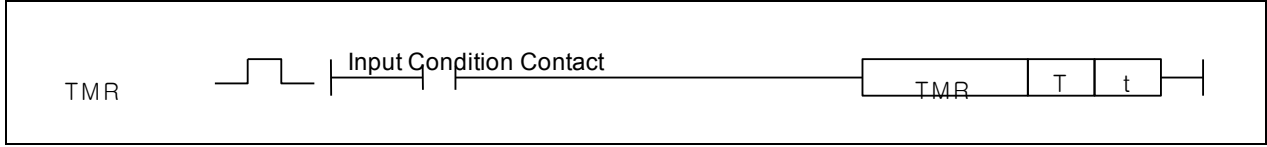
[Zaman Çizelgesi]



XGK	XGB
○	○

TMR

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
TMR	T	-	-	-	O	-	-	-	-	-	-	-	-	-	2/3	-	-	-
	t	O	-	-	-	-	-	-	-	O	O	-	O	O				

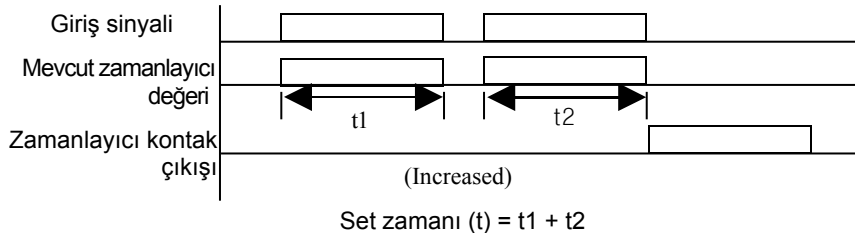


[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
T	Zaman rölesi	WORD
t	Zamanlayıcının set değeri kadar bekler. Tamsayı veya word adresi kullanılabilir. Set Zamanı = Temel çevrim (100ms, 10ms, 1ms veya 0.1ms) x set değeri (t)	WORD

1) TMR (Accumulating Timer)

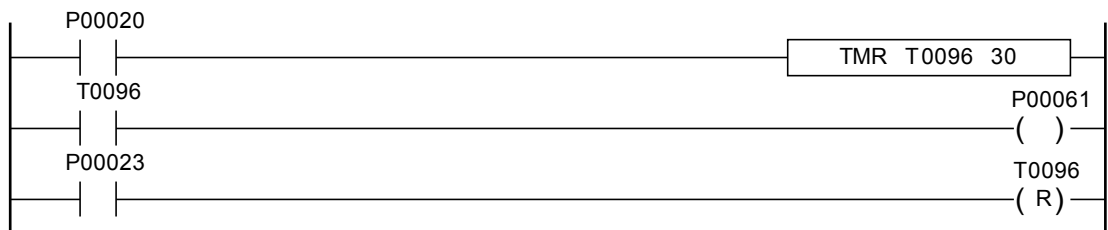
- Zamanlayıcının değeri giriş koşulu On olduğu sürece artıyorsa ve bu değer zamanlayıcının set değerine ulaşırsa, Zamanlayıcının çıkış kontağı ON olur. Bu zamanlayıcı, zaman değerini sakladığı için PLC' nin enerjisi kesilse bile bir sorun oluşturmaz (Yalnız zamanlayıcı kalıcı bellekte olmalıdır).
- Eğer giriş koşuu resetlenirse, Zamanlayıcı Kontakı Off ve mevcut değer de "0" olur.



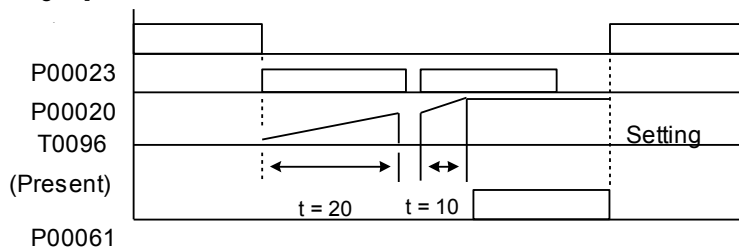
2) Program Örneği

- P0020 sürekli On ve Off yapılır, set değerine ulaşıncaya T0096 On olur ve P0061 çıkış kontağını On yapar (t1 + t2 = 30sn).
- Eğer P0023 Reset sinyali On olursa, mevcut değer "0" ve P0061 de Off olur.

[Merdiven Yazılımı]



[Zaman Çizelgesi]

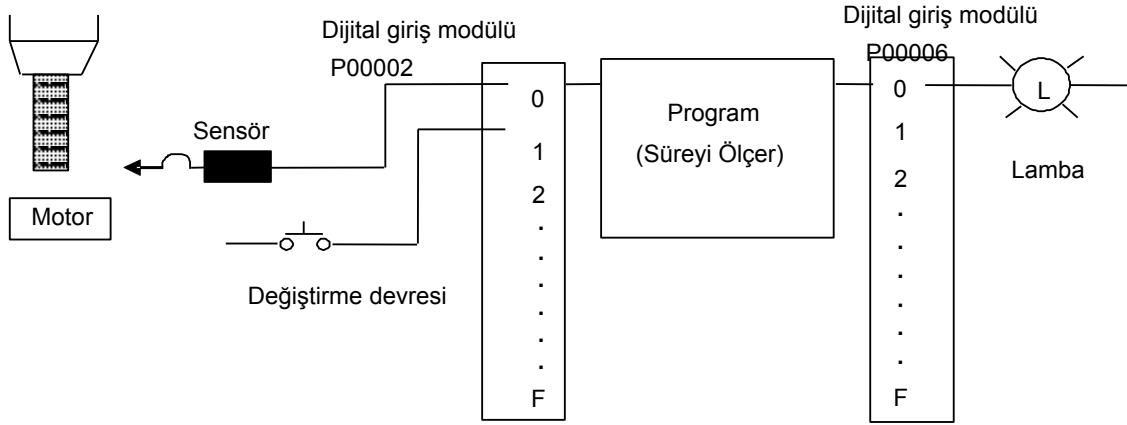


[Örnek] Cankurtaran Alarm Devresi [TMR]

(1) Çalışma

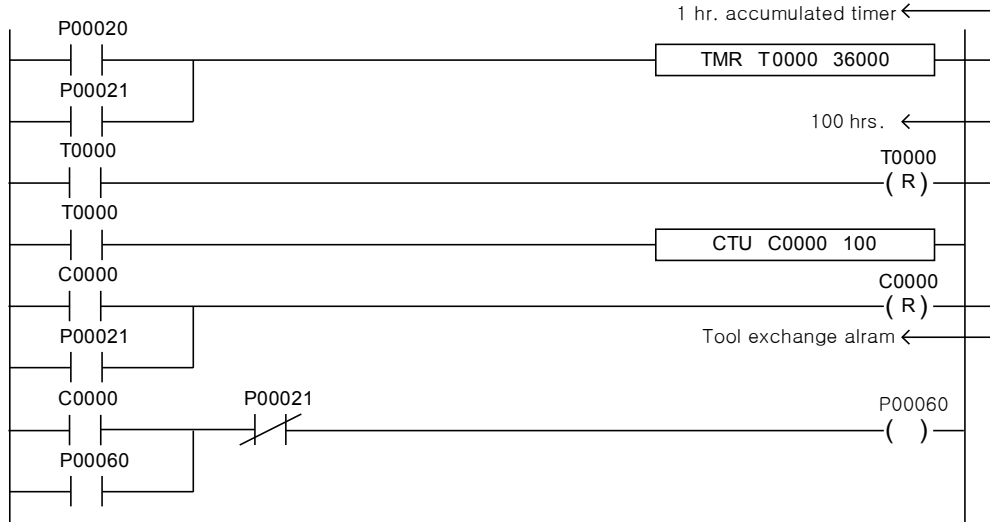
Cihazın ugunamasüresini ölçer ve cihaz değiştirmek için alarm sinyali çıkışı verir.

(2) Sistem Diyagramı



Adres	Tanım
P00020	Matkap Aşağıda Sinyali
P00021	Matkap Değiştirme
P00060	Alarm
T0000	Set Zamanı

[Merdiven Yazılımı]

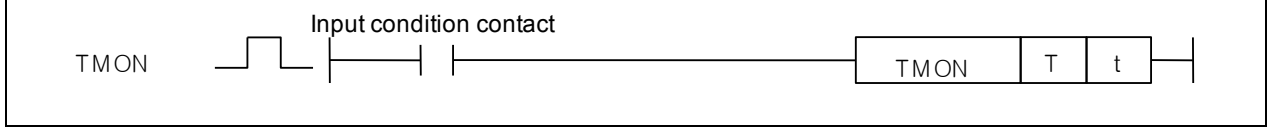


Kullanılan zamanlayıcının kalıcı bellekte olması tavsiye edilir. (Burada kullanılan kalıcı bellektir)

XGK	XGB
○	○

TMON

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
TMON	T	-	-	-	0	-	-	-	-	-	-	-	-	-	2/3	-	-	-
	t	0	-	-	-	-	-	-	-	0	0	-	0	0		-	-	-

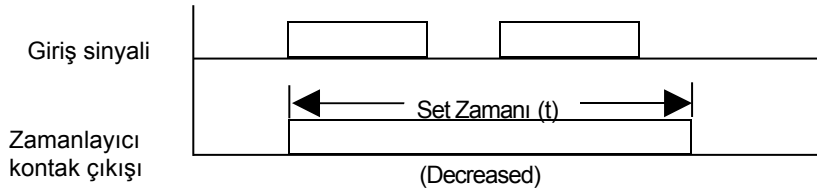


[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
T	Zaman rölesi	WORD
t	Zamanlayıcının set değeri kadar bekler. Tamsayı veya word adresi kullanılabilir. Set Zamanı = Temel çevrim (100ms, 10ms, 1ms veya 0.1ms) x set değeri (t)	WORD

1) TMON (Monostable Timer)

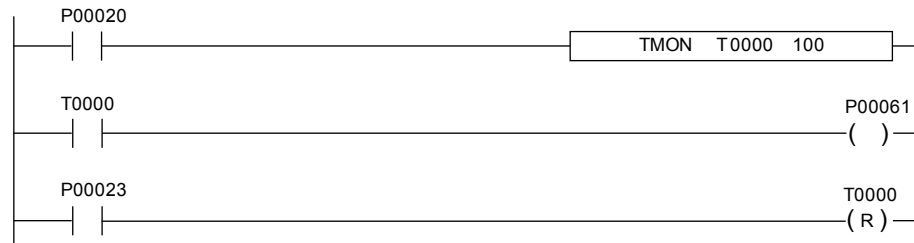
- (1) Giriş koşulu On olduğu an, Zamanlayıcı Çıkışı On olur ve zamanlayıcının değeri set değerinden "0" a düşmeye başlar. Sıfır olunca Zamanlayıcı Çıkışı Off olur.
- (2) Zamanlayıcı Çıkışı On olduktan sonra, giriş koşulunun On veya Off olması bir şeyi değiştirmez.
- (3) Eğer giriş koşulu resetlenirse, Zamanlayıcı Çıkışı Off ve mevcut değer de "0" olur.



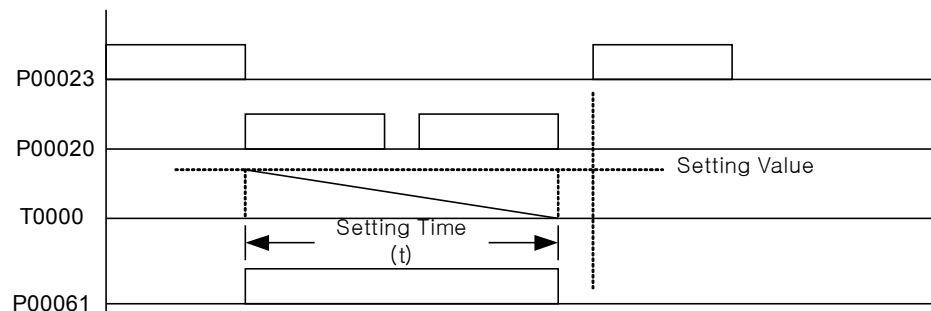
2) Program Örneği

- (1) P00020 On olunca, T0000 kontağı hemen On olur ve Zamanlayıcı değeri düşmeye başlar.
- (2) P00020 devamlı olarak On ve Off yapılsa dahi zamanlayıcı değeri düşmeye devam eder.
- (3) P00023 reset sinyali On olursa, mevcut değer "0" olur ve çıkış da Off olur.

[Merdiven Yazılımı]



[Zaman Çizelgesi]

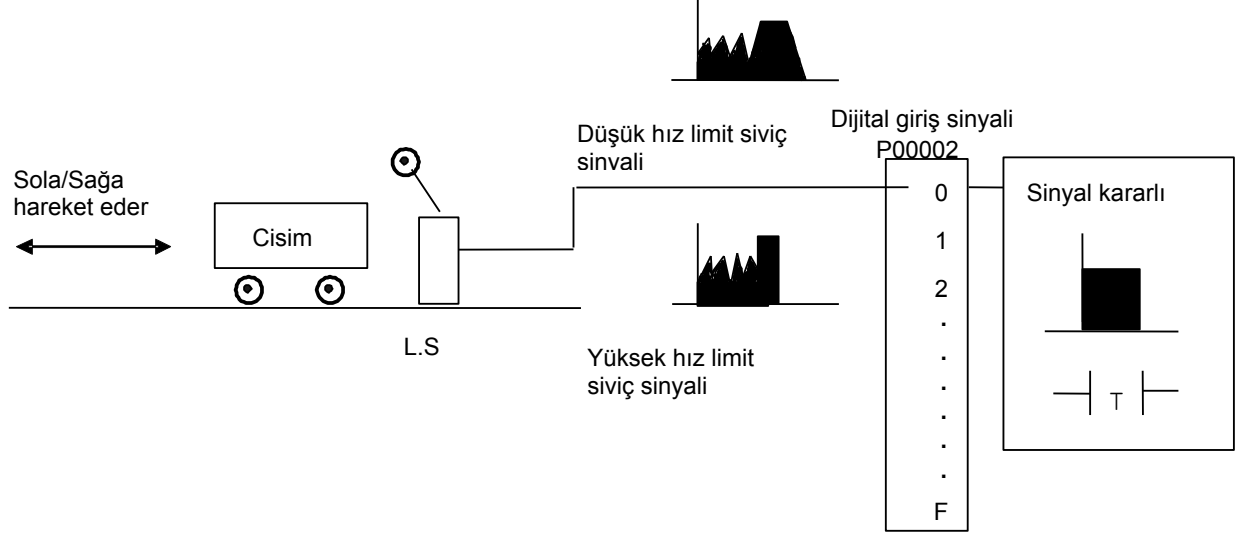


[Örnek] Sinyal Titreşim-Koruma Devresi [TMON]

(1) Çalışma

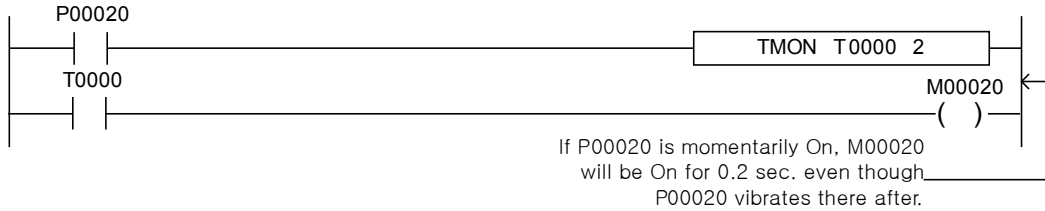
Düzensiz bir hızda giden cismin titreşimden kaynaklanan bozuk geçme sinyalini kararlı bir sinyale çevirir.

(2) Sistem Diyagramı



Adres	Tanım
P00020	Pozisyon belirleyen limit siviç
M00020	Spesifik Zaman Çıkış Rölesi
T0000	Titreşim Korumalı Zamanlayıcı

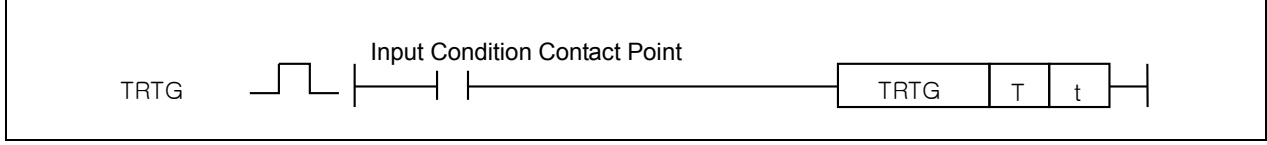
(3) Program



XGK	XGB
○	○

TRTG

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
TRTG	T	-	-	-	0	-	-	-	-	-	-	-	-	-	2/3	-	-	-
	t	0	-	-	-	-	-	-	-	0	0	-	0	0				

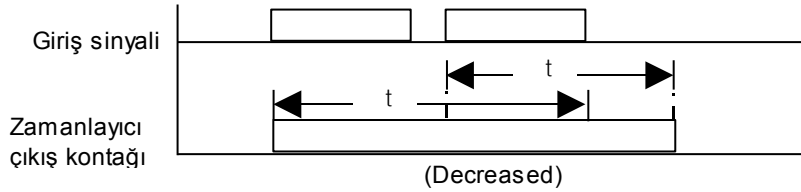


[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
T	Zaman rölesi	WORD
t	Zamanlayıcının set değeri kadar bekler. Tamsayı veya word adresi kullanılabilir. Set Zamanı = Temel çevrim (100ms, 10ms, 1ms veya 0.1ms) x set değeri (t)	WORD

1) TRTG (Retriggerable Timer)

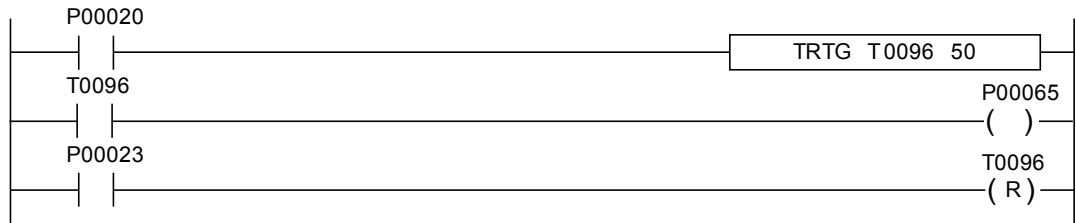
- (1) Giriş koşulu sağlanırsa, Zamanlayıcı Çıkışı On olur ve zamanlayıcının değeri set değerinden "0" a düşerse, Zamanlayıcı Çıkışı Off olur.
- (2) Zamanlayıcının değeri "0" a ulaşmadan giriş koşulu Off olup tekrar On olursa, zamanlayıcının değeri tekrar set değerine resetlenir.
- (3) Giriş koşulu resetlenirse, Zamanlayıcı Çıkış kontağı Off olur mevcut değer de "0" olur.



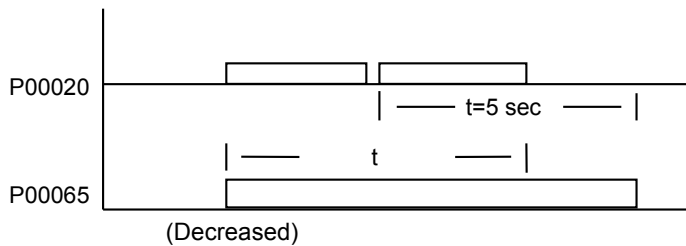
2) Program Örneği

- (1) P00020 On olursa, T0096 kontağı da aynı anda On olur. Ve zamanlayıcı "0" a düşerse, P00065 de Off olur.
- (2) "0" a ulaşmadan P00020 tekrar On olursa, zamanlayıcının değeri tekrar set değerine eşitlenir ve oradan düşmeye başlar.
- (3) P00023 reset sinyali On olursa, mevcut değer "0" olur ve çıkış da Off olur.

[Merdiven Yazılımı]



[Zaman Çizelgesi]

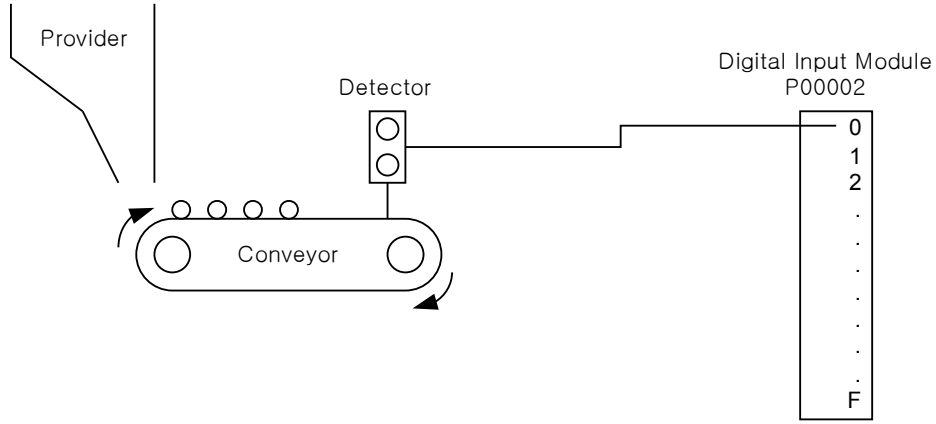


[Örnek] Hata Bulma Devresi[TRTG]

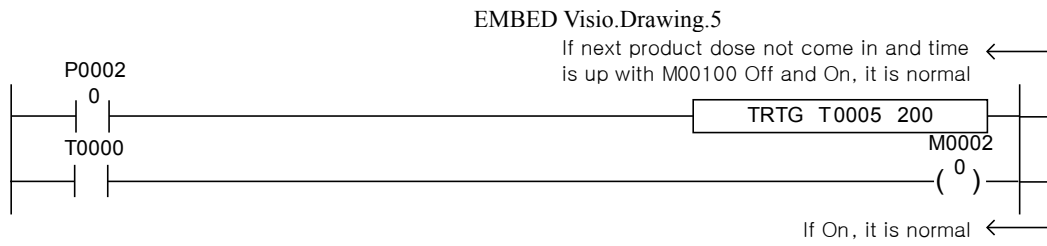
(1) Çalışma

Düzenli aralıklarla gelen bir ürünün hata bulma devresi

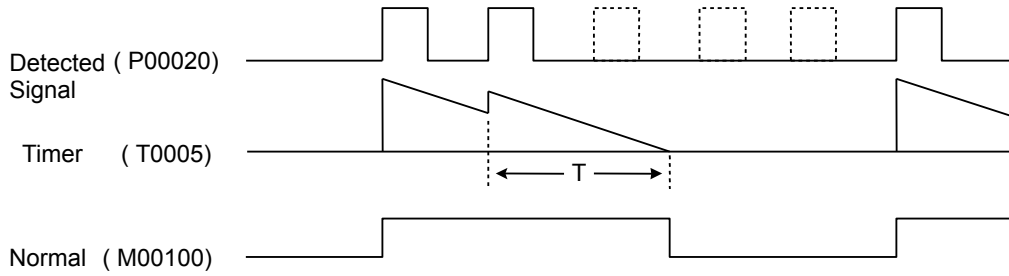
(2) Sistem Diyagramı



(3) Program



(4) Zaman Çizelgesi



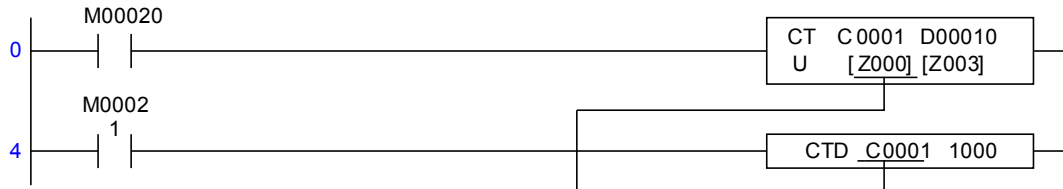
Sayıcının Karakteristik Özellikleri

1) Temel Karakteristik Özellikler

- (1) Sayıcı yükselen kenar pals girişi geldiğinde mevcut değeri artırır veya azaltır. Set değerine ulaşıncı da, çıkışı On yapar.
- (2) Çalışma özelliklerine göre 4 çeşit sayıcı vardır.

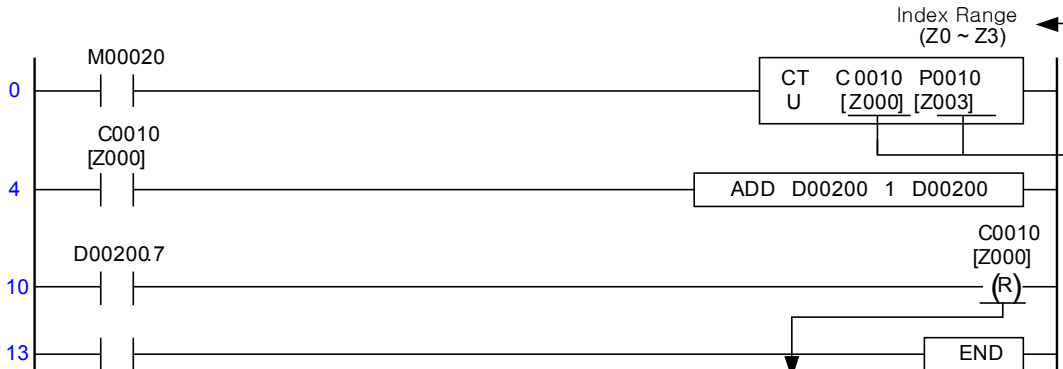
Komut	Tanım	Çalışma özellikleri
CTD	Aşağı Sayıcı	Eğer sayıcı set değerinden 0'a düşerse, Çıkış On olur.
CTU	Yukarı Sayıcı	Eğer sayıcı set değerine ulaşırsa, Çıkış On olur.
CTUD	Aşağı-Yukarı Sayıcı	Pals yukarı girişine gelirse sayıcı bir artar, aşağı girişine gelirse sayıcı bir azalır. Eğer set değerine ulaşırsa, çıkış On olur.
CTR	Dairesel Sayıcı	Eğer sayıcı set değerine ulaşırsa, Çıkış On olur. Set değerine ulaştıktan sonra bir giriş sinyali gelirse sayıcı değeri "0" olur.

- (3) 2048 adete kadar sayıcı kullanılabilir, set değeri ise 0~65,535 arası olabilir. Aynı sayıcı birden fazla kullanılmaz. Aynı sayıcı indeksine bakılmadan birden fazla kullanılırsa, program yüklemesi başarısız olur.



If the same C0001 is used regardless of index used, it will be processed as repeated use, which makes program download unavailable.

- (4) Sayıcı adresi, indeks fonksiyonları da dahil olmak üzere P, M, K, U, D, R, vb. olabilir. Yalnız, indeks aralığı Z0 ~ Z3 arasındadır.
- (5) Eğer sayıcıyı resetlemek için reset komutu kullanılacaksa, sayıcıda kullanılan formatın aynısının kullanılmasına dikkat edilmelidir. Eğer CTU C0010[Z000] P0010[Z003] gibi bir ifade kullanıldıysa, resette kullanılan format C0010[Z000] olmalıdır, aksi takdirde XG5000 programında yükleme başarısız olacaktır.



Reset instruction is used to reset counter, be sure to input in the same format as used in counter format.

(6) CTUD komutunu kullanırken, sayıcıyı resetlemek için girişler Off olmalıdır.

(7) CTU ve CTUD komutlarında, set değeri aşılsa bile, yukarı sayıcı girişine sinyal geldiği sürece artmaya devam eder. Yalnız 65535'ten yukarı çıkamaz. CTU ve CTUD komutlarının değerini 0 yapmak için RST komutu kullanılır.

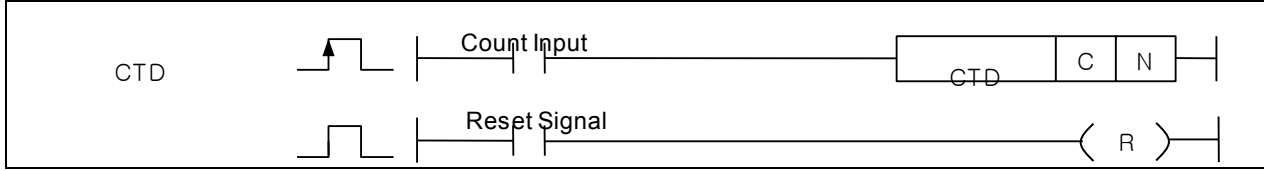
Açıklama

- 1) Due to index function, counters with different characteristics if operated at a time will be executed individually to produce abnormal operation. If index function is to be used, pay attention to this.

XGK	XGB
○	○

CTD

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
CTD	C	-	-	-	-	O	-	-	-	-	-	-	-	-	2/3	-	-	-
	N	O	-	-	-	-	-	-	-	-	O	O	-	O				



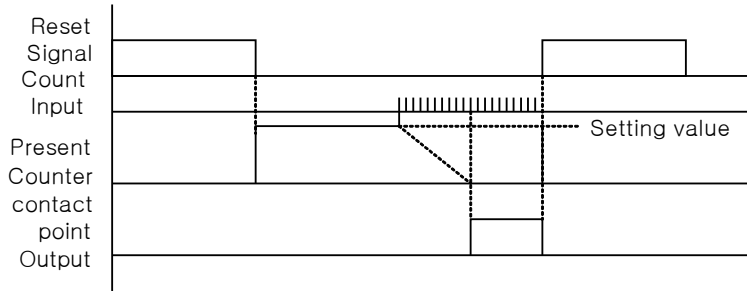
[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
C	Sayıcı kontağı	WORD
N	Set değeri (0 ~ 65535)	WORD

1) Fonksiyon

- (1) Pals girişi geldiği zaman yükselen kenarda set değerinden itibaren 1 düşer. Ve "0" ulaşıldığında, Çıkış On olur.
- (2) Reset sinyali On olursa, Çıkış Off olur mevcut değer set değeri olur.

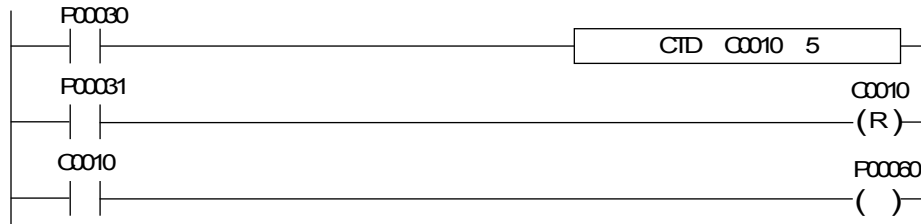
[Zaman Çizelgesi]



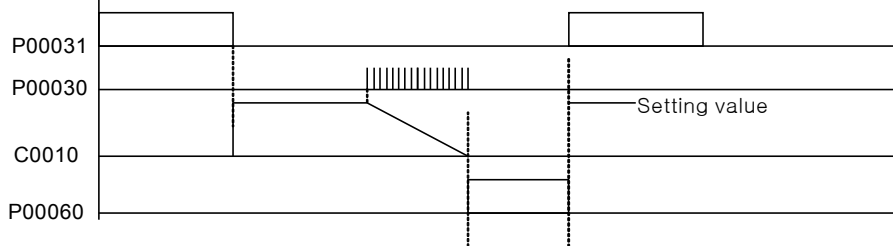
2) Program Örneği

- (1) P00030 kontağı 5 defa On olursa, P00060 çıkışı sayıcı değeri "0" ulaştığından dolayı On olur.
- (2) P00031 kontağı On olursa, Çıkış Off olur mevcut değer set değeri olur.

[Merdiven Yazılımı]



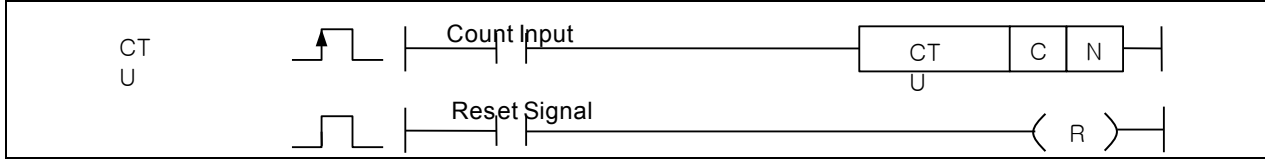
[Zaman Çizelgesi]



XGK	XGB
○	○

CTU

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
CTU	C	-	-	-	-	O	-	-	-	-	-	-	-	-	2/3	-	-	-
	N	O	-	-	-	-	-	-	-	O	O	-	O	O				



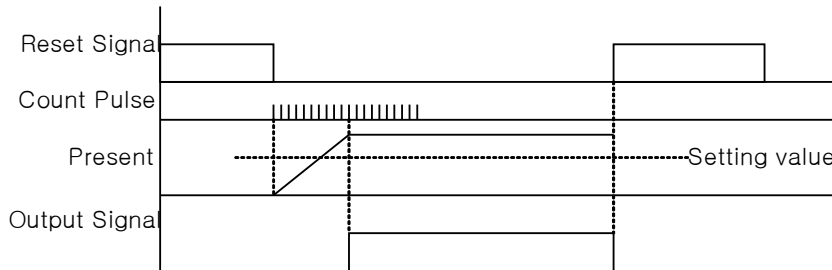
[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
C	Sayıcı kontağı	WORD
N	Set değeri (0 ~ 65535)	WORD

1) Fonksiyon

- (1) Gelen palsin yükselen kenarında sayıcının değeri 1 artar. Ve sayıcının değeri set değerine ulaştığında, Çıkış On olur ve en fazla 65535'e kadar sayabilir.
- (2) Reset sinyali On olduğunda, Çıkış Off ve sayıcının değeri de "0" olur.

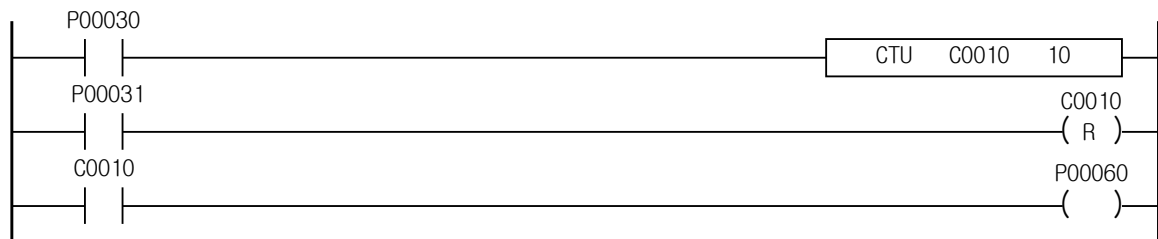
[Zaman Çizelgesi]



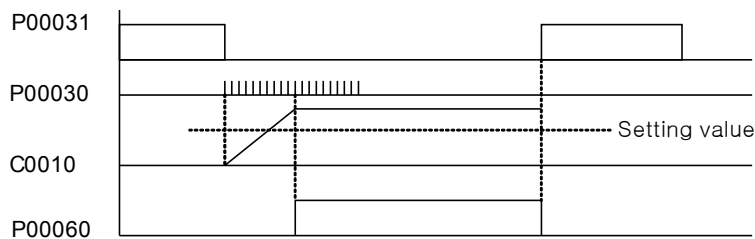
2) Program Örneği

- (1) P00030 kontağı set değerine ulaşacak kadar On olursa, P00060 Çıkışı da On olur.
- (2) P00031 kontağı On olursa, Çıkış Off ve sayıcı değeri de "0" olur.

[Merdiven Yazılımı]



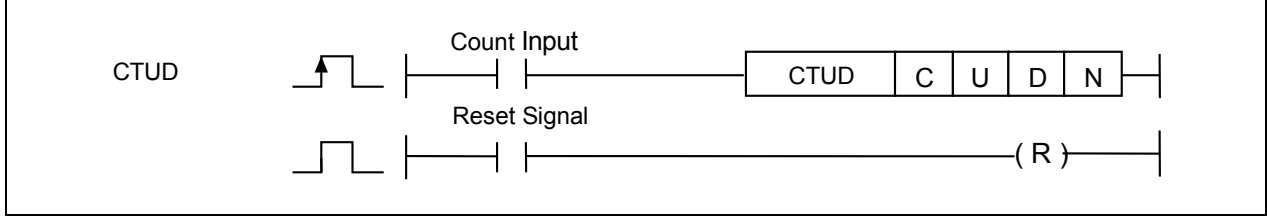
[Zaman Çizelgesi]



XGK	XGB
○	○

CTUD

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
CTUD	C	-	-	-	-	0	-	-	-	-	-	-	-	-	2/3	-	-	-
	U	0	0	0	0	0	-	-	0	0	-	0	-	-				
	D	0	0	0	0	0	-	-	0	0	-	0	-	-				
	N	0	-	-	-	-	-	-	-	-	0	0	-	0				



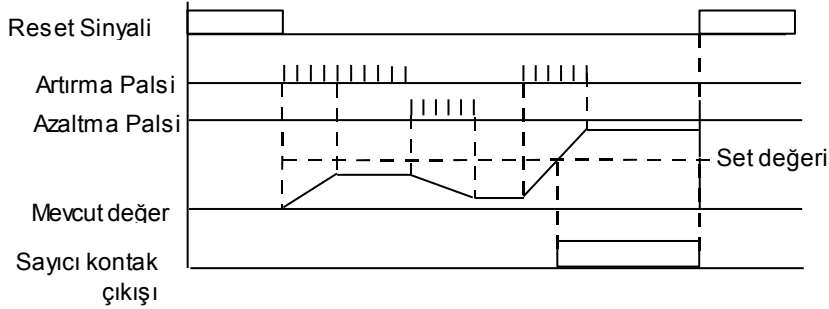
[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
C	Sayıcı kontağı	WORD
U	Sayıcı değerini 1 artırır (+1)	BIT
D	Sayıcı değerini 1 azaltır (-1)	BIT
N	Set değeri (0 ~ 65,535)	WORD

1) Fonksiyon

- (1) U girişine pals geldiğinde yükselen kenarda sayıcının değerini 1 artırır. Ve sayıcının değeri set değerine ulaştığında, Çıkış On olur. Maksimum 65,535'e kadar sayılabilir.
- (2) D girişine pals geldiğinde yükselen kenarda sayıcının değerini 1 azaltır.
- (3) Reset sinyali On olduğunda, sayıcının değeri "0" olur.
- (4) U ve D girişlerine aynı anda sinyal geldiğinde, sayıcı değeri değişmez.
- (5) Aşağı-yukarı sayıcı sayıcı giriş sinyali geldiği sürece çalışır.

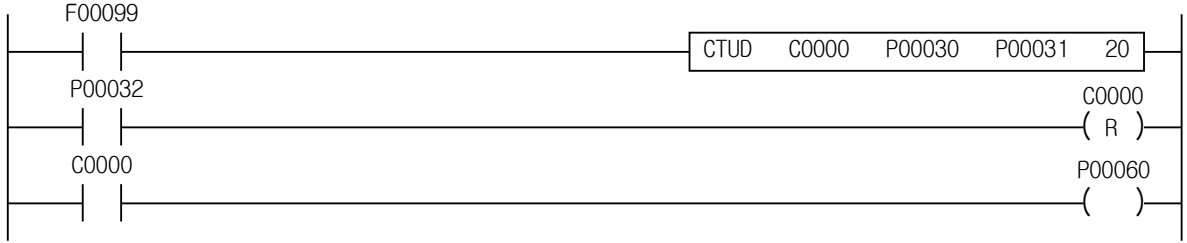
[Zaman Çizelgesi]



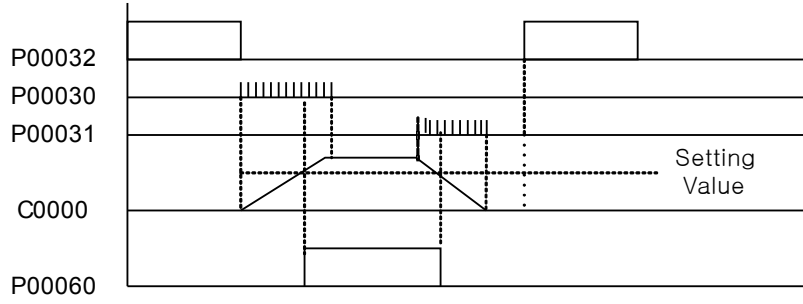
2) Program Örneği

- (1) P00030 kontağı set değerine ulaşıncaya kadar On olursa, P00060 Çıkışı On olur.
- (2) P00031 kontağının yükselen kenarı ile aşağı sayar.
- (3) Reset koşulu sağlandığında, Çıkış Off olur ve sayıcının değerine "0" atanır.
- (4) Artırma ve Azaltma sayıcısında F00099 (Herzaman On) Sayıcı Aktif sinyali olarak kullanılabilir.

[Merdiven Yazılımı]



[Zaman Çizelgesi]

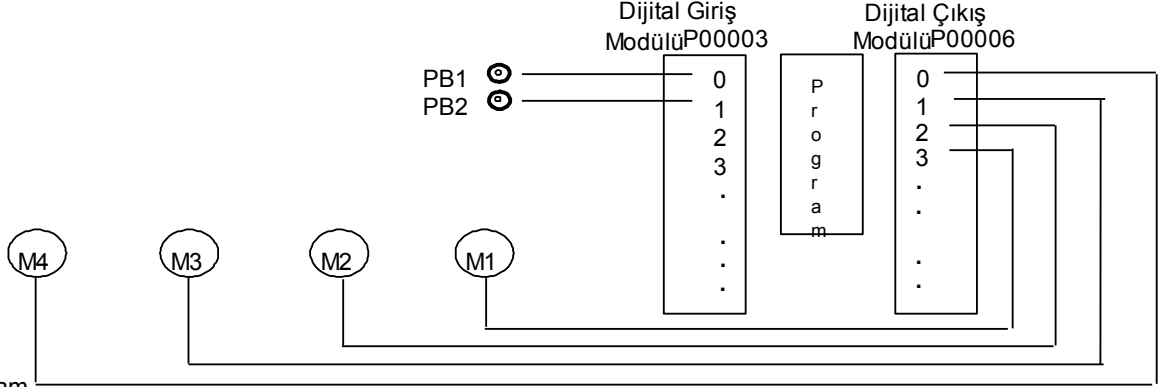


[Örnek] Çalışacak Motor Sayısını Ayarlama [CTUD]

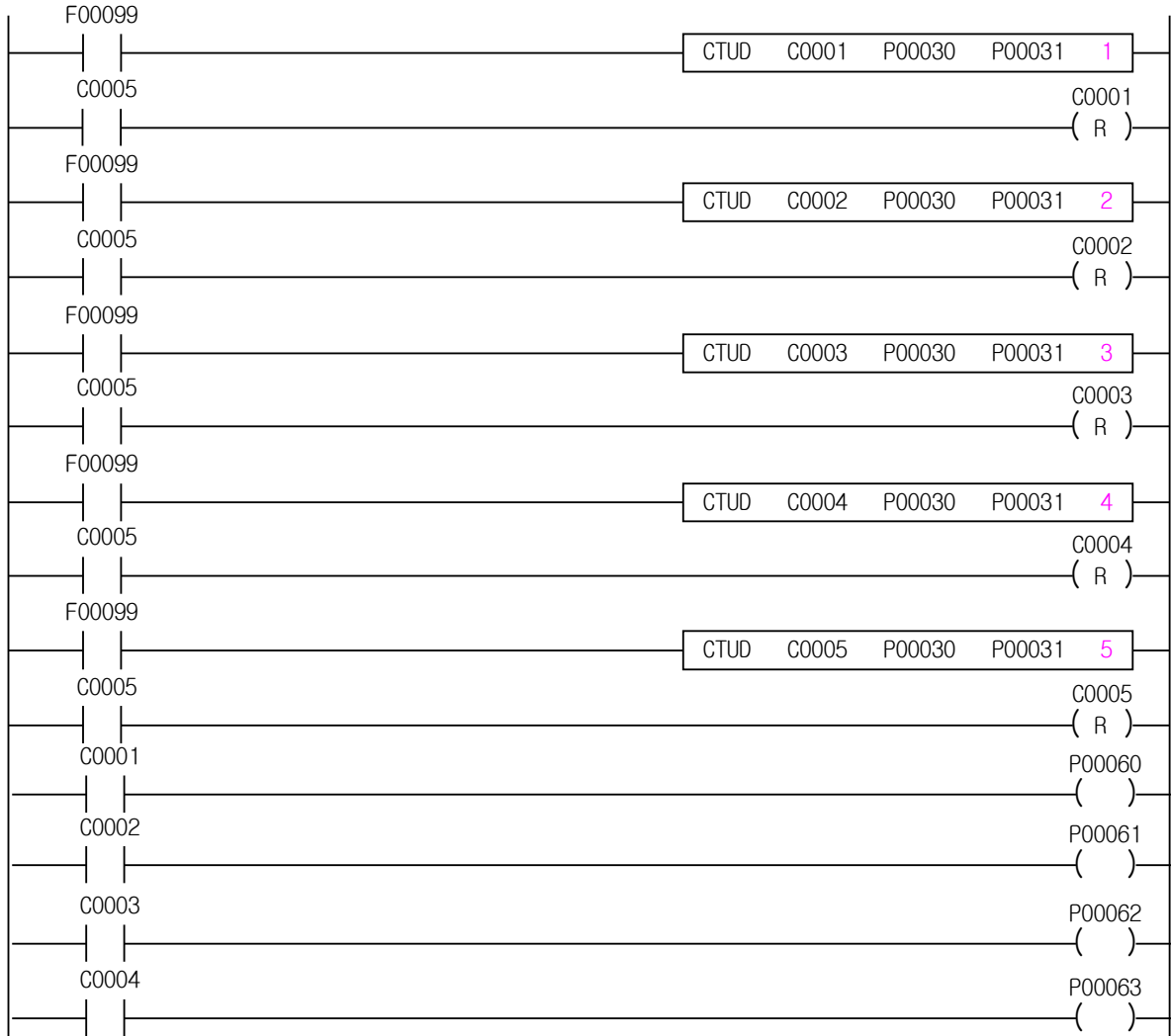
(1) Çalışma

4 motor kontrol edilmek isteniyor, çalışan motor sayısını 1 artırmak için PB1 ani temaslı butonuna basılacak, 1 azaltmak için ise PB2'ye basılacak. 4 motor çalışırken, bütün motorları durdurmak için PB1'e basılacak. 1 motor çalışırken, motoru durdurmak için PB2'ye basılacak.

(2) Sistem Diyagramı



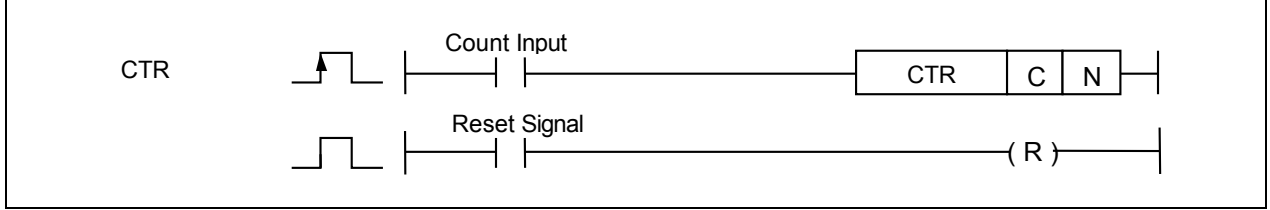
(3) Program



XGK	XGB
○	○

CTR

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
CTR	C	-	-	-	-	O	-	-	-	-	-	-	-	-	2/3	-	-	-
	N	O	-	-	-	-	-	-	-	O	O	-	O	O				



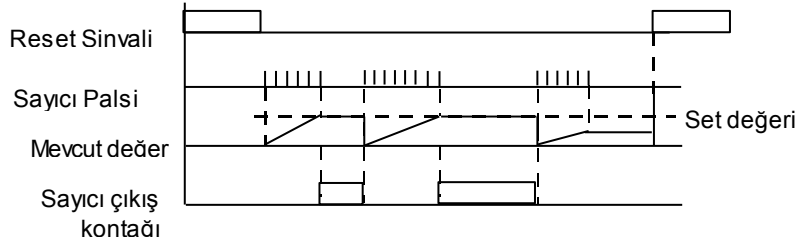
[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
C	Sayıcı kontağı	WORD
N	Set değeri (0 ~ 65,535)	WORD

1) Fonksiyon

- (1) Giriş palsinin yükselen kenarında sayıcının değerini 1 artırır. Set değerine ulaştıktan sonra sayıcıya bir giriş sinyali daha gelirse sayıcının değeri "0" olur.
- (2) Sayıcının değeri set değerine ulaşınca, Çıkış On olur.
- (3) Sayıcının değerinin set değerinden düşük olduğu zaman ve reset sinyali geldiği zaman, Çıkış Off olur.

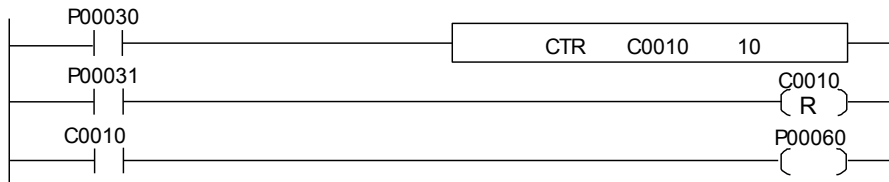
[Zaman Çizelgesi]



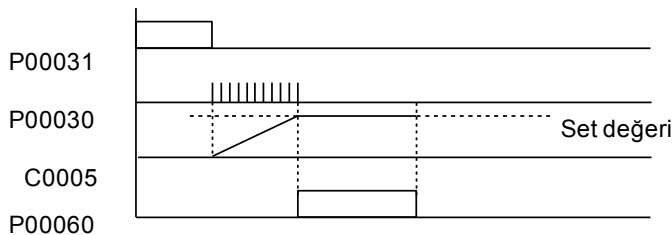
2) Program Örneği

- (1) P00030 kontağı set değerine ulaşınca kadar On olursa, P00060 Çıkışı da On olur.
- (2) P00030 kontağı 11. defa On olunca, P00060 Çıkışı Off olur ve sayıcının değeri 0'a resetlenir.

[Merdiven Yazılımı]



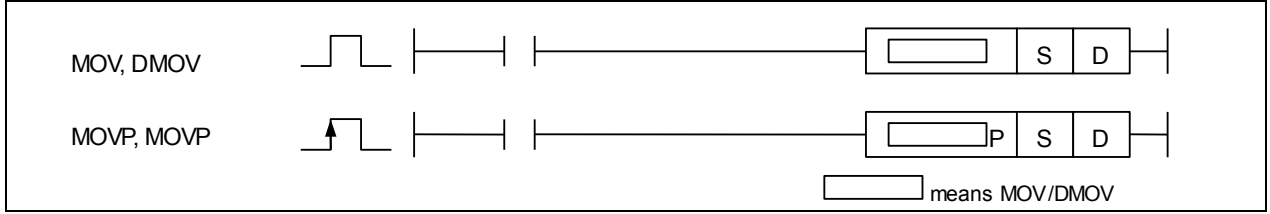
[Zaman Çizelgesi]



XGK	XGB
○	○

MOV, MOVP, DMOV, DMOVP

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
MOV(P)	S	0	0	0	0	0	-	0	-	-	0	0	0	0	0	0	0	0
DMOV(P)	D	0	-	0	0	0	-	0	-	-	-	0	0	0	0	0	0	

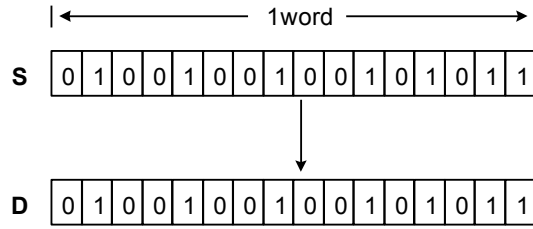


[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
S	Transfer edilecek veri veya verinin bulunduğu adres	WORD/DWORD
D	Transfer edilen verinin kaydedileceği yer	WORD/DWORD

1) MOV (Move)

Belirtilen S adresindeki word verisini D adresine kaydeder.

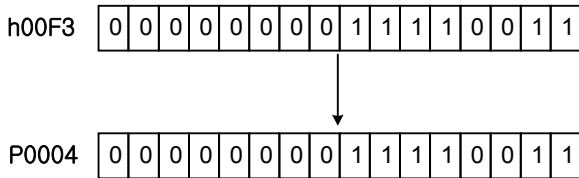
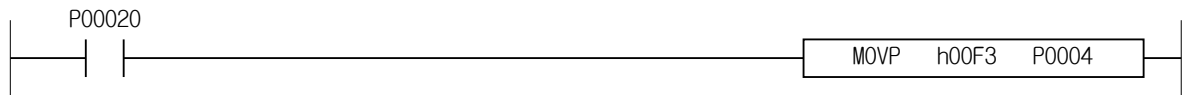


2) DMOV (Double Move)

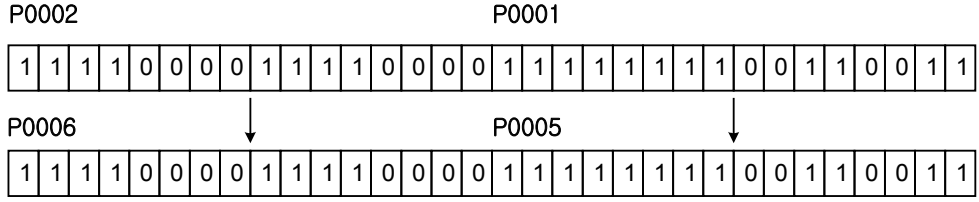
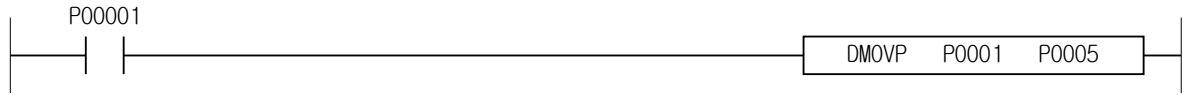
Belirtilen S+1,S adresindeki double word verisini D+1,D adresine kaydeder.

3) Program Örneği

(1) P00020 on olduğu anda, MOVP komutuyla h00F3 verisi P0004 word adresine atanır.



(2) P00001 on olduğu anda, P0002, P0001'deki (hF0F0 FF33) verisi DMOVP komutuyla P0006, P0005'e atanır.



Açıklama

1) MOV komutunun operandı olarak bir sayıcı veya zamanlayıcı kullanılırsa bunların değeri okunabilir veya değıştirilebilir.

XGK	XGB
<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

MOV4, MOV4P, MOV8, MOV8P

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
MOV4(P)	S	O	-	O	-	-	-	O	O	O	O	-	-	-	3~5	-	-	-
MOV8(P)	D	O	-	O	-	-	-	O	O	-	-	-	-					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
S	Transfer edilecek veri veya verinin saklı olduğu adresin bit pozisyonu	NIBBLE/BYTE
D	Transfer edilecek verinin saklanacağı adresin bit pozisyonu	NIBBLE/BYTE

1) MOV4, MOV8 (MOV4: Move Nibble / MOV8: Move Byte)

(1) Fonksiyon

S'den D'ye 4-bit veya 8-bit veri transfer eder.

MOV4(P) belirtilen S adresinin yüksek öncelikli 4-bit verisini, D adresinin yüksek öncelikli 4-bitine atar.

MOV8(P) belirtilen S adresinin yüksek öncelikli 8-bit verisini, D adresinin yüksek öncelikli 8-bitine atar. **As for integers to transfer, only the data as big as applicable instruction will be transferred with the other disregarded.**

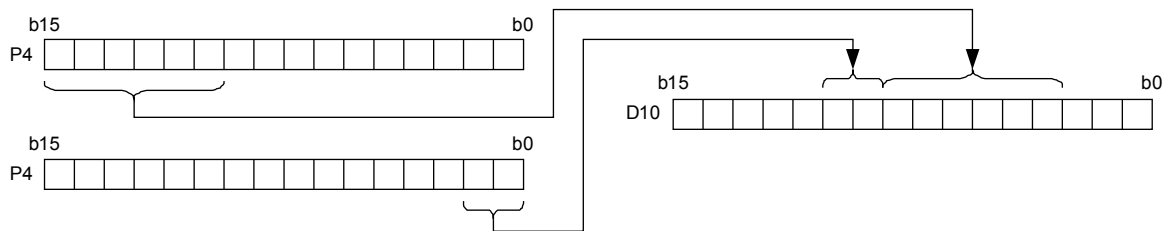
(2) Önlemler

Bit (P, M, L, K) ve Word (D, R, U) adreslerine göre, veriler farklı şekilde işlenir. **Bit device takes other bits from the next word if Source S is out of word range during Instruction executed. If Destination D's area for saving exceeds the word, other bits will be saved also in the next word. If bit device's last word has been specified and instruction is to be executed including the next word, the process should be as described in word device.**

Word device if out of word range when Sourced S follows instruction, will fill the area exceeded with 0. And if Destination D exceeds word, the exceeded data will not be processed.

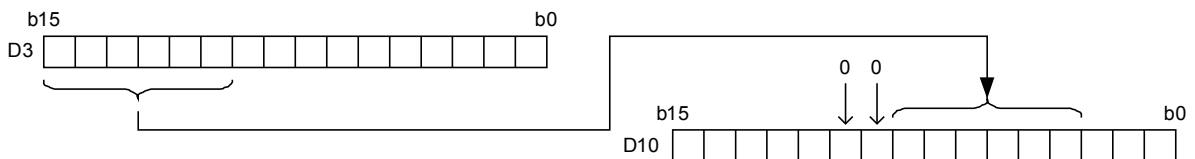
2) MOV8 P0003A D10.3

(1) **If Source Device is of bit, and data to transfer is out of the specified word range, it will be transferred to the next area's bit value.**



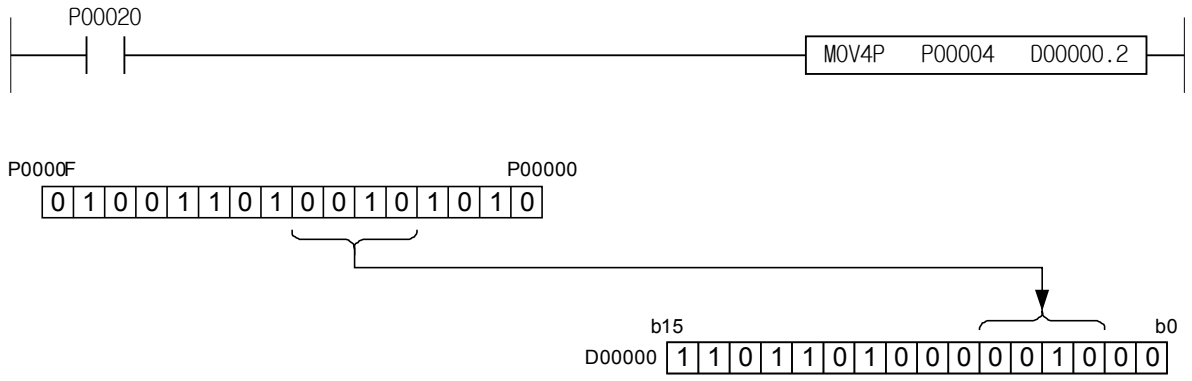
3) MOV8 D00003.A D10.3

(1) **Kaynak adres bir word ise, ve transfer edilecek verinin uzunluğu belirtilen word adresinden taşıyorsa, taşan kısım göz ardı edilir ve hedefteki adreste buralar "0" ile doldurulur.**



4) Program Örneği

P00004'ten itibaren 4-Bit verinin P00020 giriş sinyali geldiği zaman MOV4P komutuyla D0.2 ~ D0.5 arasına kaydedilmesi.



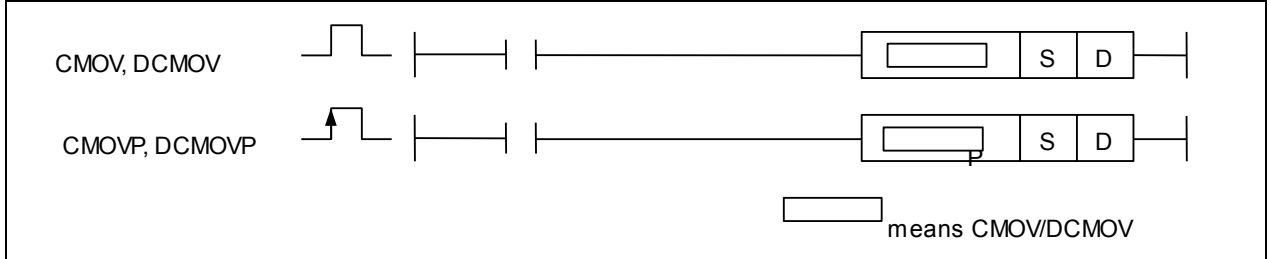
Açıklama

- 1) MOV4 ve MOV8 komutları sonucu word boyutundan taşan Dxxx.x Rxxx.x Uxx.xx.x adresleri D+1 adresine aktarılmaz.

XGK	XGB
<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

CMOV, CMOVP, DCMOV, DCMOVP

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sifir (F111)	Artık (F112)
CMOV(P)	S	0	0	0	0	0	-	0	-	-	0	0	0	0	2~4	0	-	-
DCMOV(P)	D	0	-	0	0	0	-	0	-	-	-	0	0	0				

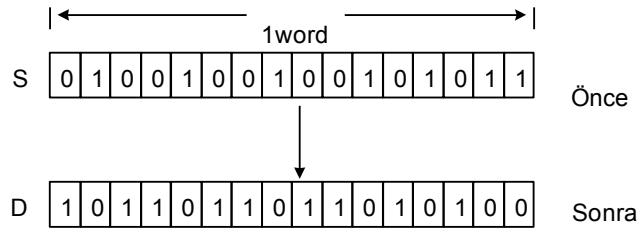


[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
S	Transfer edilecek veri veya verinin bulunduğu adres	WORD/DWORD
D	Transfer edilen verinin kaydedileceği yer	WORD/DWORD

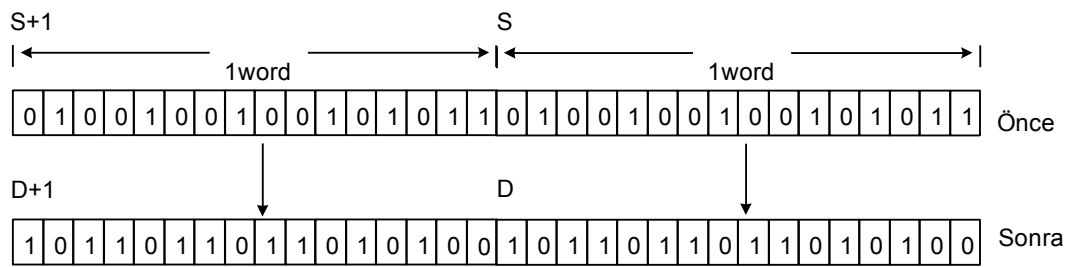
1) CMOV (Tümleyen Atama)

(1) S word adresinin 1'e tümleyenini D adresine atar.



2) DCMOV (Double Tümleyen Atama)

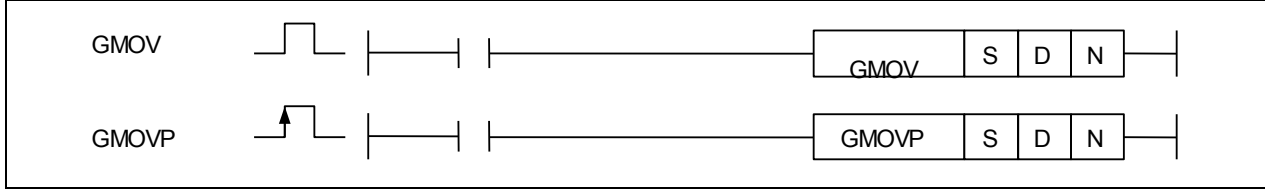
(1) DCMOV(P) komutunun CMOV(P) komutundan farkı 1'in tümleyenini iki defa atamaktır. (Double word atama)



XGK	XGB
<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

GMOV, GMOV P

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
GMOV(P)	S	0	0	0	0	0	-	0	-	-	0	0	0	0	4~6	0	-	-
	D	0	-	0	0	0	-	0	-	-	0	0	0	0				
	N	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	0	0	0				



[Bellek Ayarı]

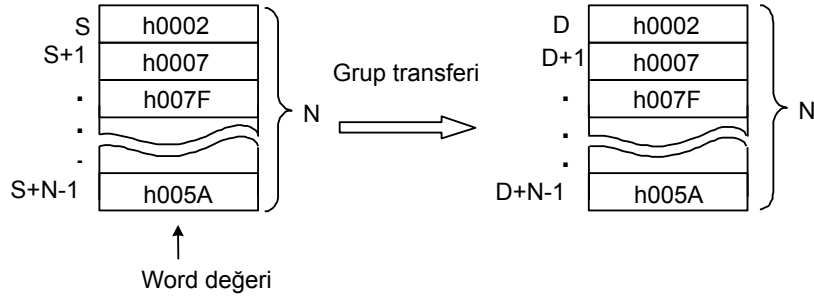
Operand	Tanım	Veri Tipi
S	Transfer edilecek veri veya verinin bulunduğu adres	WORD
D	Transfer edilen verinin kaydedileceği yer	WORD
N	Atanacak veri sayısı (0 ~ 65536)	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres Numarası
Hata	N'nin boyutu belirtilen adres bölgesini aşarsa bayrak setlenir. Komutun sonucu işlenmez..	F110

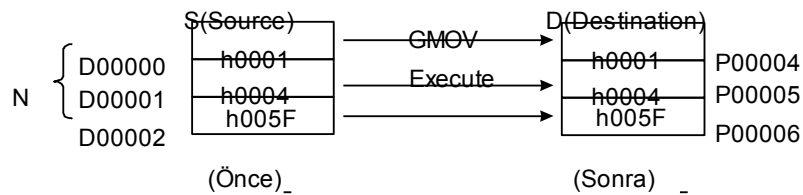
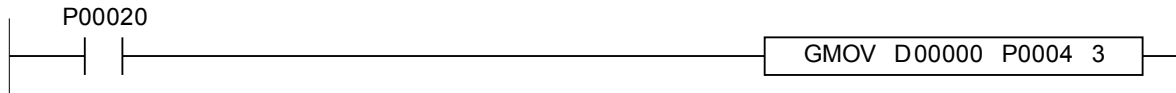
1) GMOV (Grup Atama)

- (1) S'den itibaren N word veriyi D'den itibaren N adet word adresine atar.
- (2) MOV komutu 1 word atama yaparken, GMOV komutu N adet yapar.



2) Program Örneği

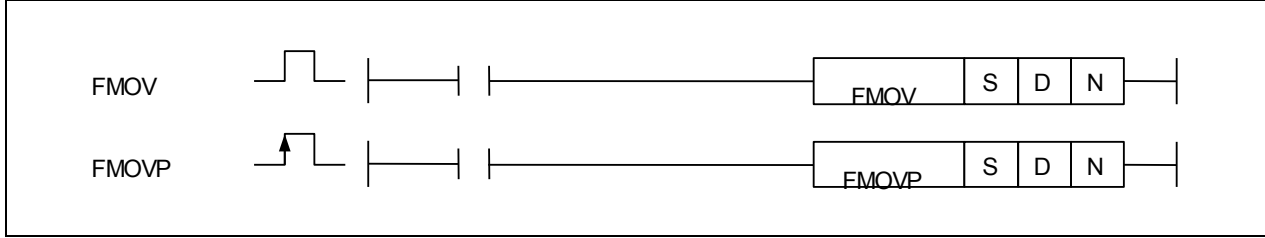
- (1) P00020 giriş sinyali On olunca, D00000, D00001, D00002 word verileri P00004, P00005, P00006'ya atanır.



XGK	XGB
<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

FMOV, FMOVP

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
FMOV(P)	S	O	O	O	O	-	O	-	-	O	O	O	O	O	4~6	O	-	-
	D	O	-	O	O	-	O	-	-	-	O	O	O	O				
	N	O	-	O	-	-	-	O	-	-	O	O	O	O				



[Bellek Ayarı]

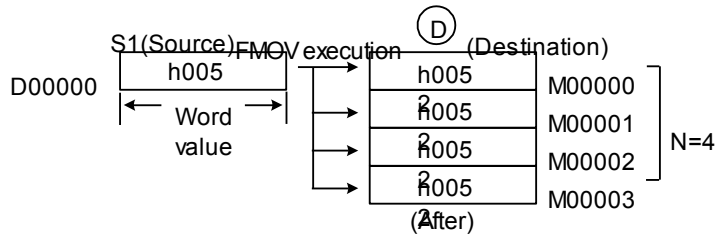
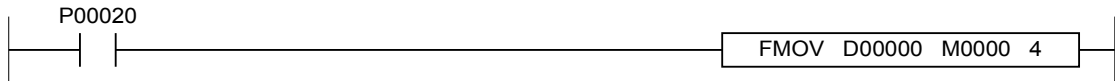
Operand	Tanım	Veri Tipi
S	Transfer edilecek veri veya verinin bulunduğu adres	WORD
D	Transfer edilen verinin kaydedileceği yer	WORD
N	Atanacak veri sayısı (0 ~ 65536)	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres Numarası
Hata	N'nin boyutu belirtilen adres bölgesini aşarsa bayrak setlenir. Komutun sonucu işlenmez..	F110

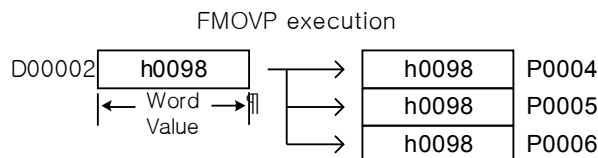
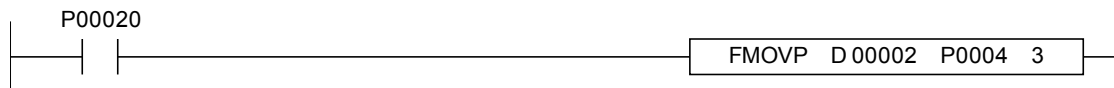
1) FMOV (File Move)

- (1) S word adresindeki veriyi D'den itibaren N adet word adresine yazar.
- (2) Genellikle verinin belli bir bölümünü başlangıç durumuna getirmek için kullanılır.
- (3) N'nin boyutu belirtilen adresin uzunluğundan fazlaysa, Hata Bayrağı (F110) setlenir ama herhangi bir işlem yapılmaz.



2) Program Örneği

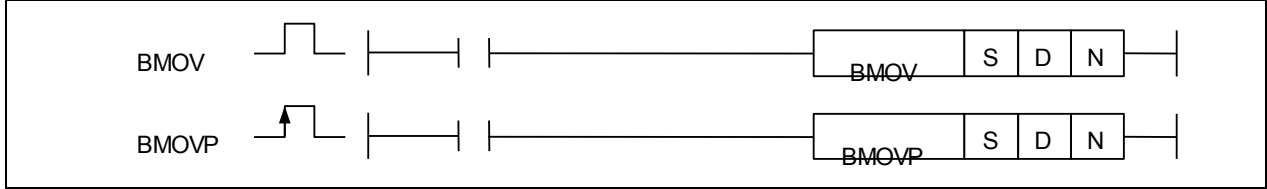
P00020 giriş sinyali aktif olduğu zaman, D00002 word verisi P0004, P0005, P0006 adreslerine yazılır.



XGK	XGB
○	○

BMOV, BMOV P

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
BMOV(P)	S	○	○	○	○	○	-	○	-	-	○	○	○	○	4~6	○	-	-
	D	○	-	○	○	○	○	-	-	-	○	○	○	○				
	Z	-	-	-	-	-	-	○	-	-	-	○	○	○				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
S	Verinin saklı olduğu adres	WORD
D	Hedef adres	WORD
Z	BMOV(P) komutunu yürütme biçimi	WORD

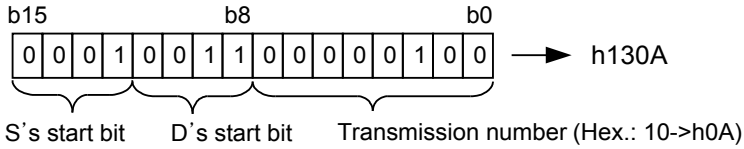
[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres Numarası
Hata	Z'nin boyutu belirtilen adres bölgesini aşarsa bayrak setlenir. Komutun sonucu işlenmez.	F110

1) BMOV (Bit Move)

(1) Z'de belirlenen biçime göre, belirtilen sayıda bit S'den D'ye yazılır.

[Z' s formatı]

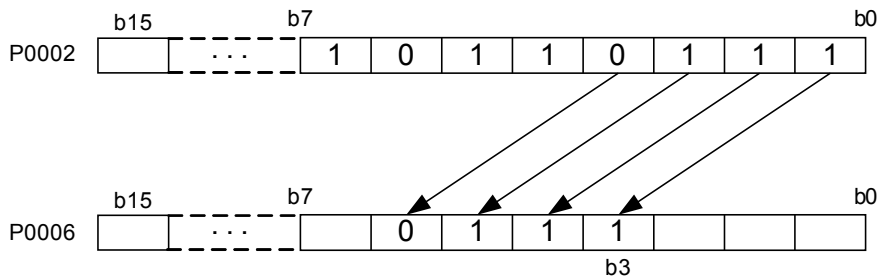
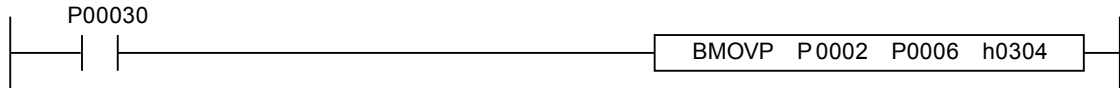


(2) Z'nin transfer edilecek bit sayısı: h00 ~ h10 arası seçilebilir.

(3) D+Z'nin uzunluğu aşırsa, Hata Bayrağı(F110) setlenir fakat sonuç işleme konulmaz.

2) Program Örneği

P00030 giriş sinyali On olduğu zaman, P0002'nin 0. bitinden itibaren 4-bit P0063'ten itibaren P0006'ya yazılır.



XGK	XGB
○	○

GBMOV, GBMOVP

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
GBMOV(P)	S	0	0	0	0	0	-	0	-	-	0	0	0	0	4~7	0	-	-
	D	0	-	0	0	0	-	0	-	-	0	0	0	0				
	Z	-	-	-	-	-	-	0	-	-	0	0	0	0				
	N	-	-	-	-	-	-	0	-	-	0	0	0	0				

GBMOV		GBMOV	S	D	Z	N
GBMOVP		GBMOVP	S	D	Z	N

[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
S	Verinin saklı olduğu adres	WORD
D	Hedef adres	WORD
Z	GBMOV(P) komutunu yürütme biçimi	WORD
N	GBMOV(P) komutunu yürütme sayısı (0 ~ 32,767)	WORD

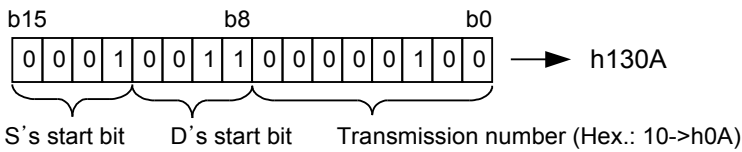
[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres Numarası
Hata	Z'nin boyutu belirtilen adres bölgesini aşarsa bayrak setlenir. Komutun sonucu işlenmez. N belirtilen alanı aşarsa, bayrak setlenir.	F110

1) GBMOV (Grup Bit Atama)

(1) S'den D'ye Z biçimine göre N word veri kopyalar.

[Z' s formatı]



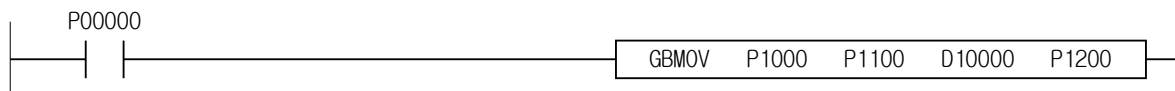
(2) Eğer Z h130A ise, S'nin 10-bitini 1.bitten başlayarak, D'nin 3.bitinden itibaren grup halinde yazar.

(3) Belirtilen alan aşılsa, Hata Bayrağı setlenir.

2) Program Örneği

(1) D10000=h2408 ve P1200=4'tür. P00000 on olunca, GBMOV komutu yürütülür.

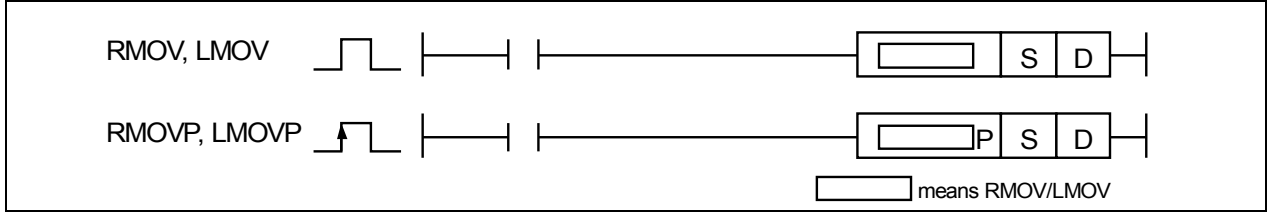
(2) Bu örnek grup bit kopyalamasını gösterir. P1000'deki verinin 2.bitinden itibaren 8-biti, P1100'ün 4.bitinden itibaren kopyalanır. Bu işlem 4 word boyunca yürütülür.



XGK	XGB
○	○

RMOV, RMOVP, LMOV, LMOVP

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi														Step	Bayrak		
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D	R		Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
RMOV(P) LMOV(P)	S	O	O	O	O	-	O	-	-	O	O	O	O	O	2~5	O	-	-
	D	O	-	O	O	-	O	-	-	-	O	O	O	O				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
S	Transfer edilecek veri veya verinin bulunduğu adres	REAL/LREAL
D	Transfer edilen verinin kaydedileceği yer	REAL/LREAL

1) RMOV(Real Atama)

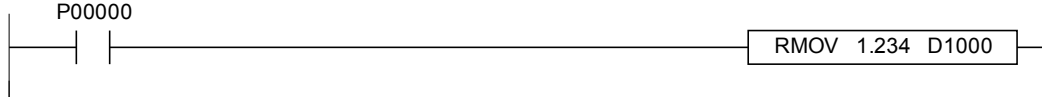
- (1) S+1,S adresindeki Real Veriyi D+1,D'ye kopyalar.
- (2) S'ye sabit bir sayı girilecekse ondalık olmalıdır, heksadesimal sayı girilemez.

2) LMOV (Long Real Atama)

- (1) S+3,S+2,S+1,S adresindeki Long Real Veriyi D+3,D+2,D+1,D'ye kopyalar.
- (2) S'ye sabit bir sayı girilecekse ondalık olmalıdır, heksadesimal sayı girilemez.

3) Program Örneği

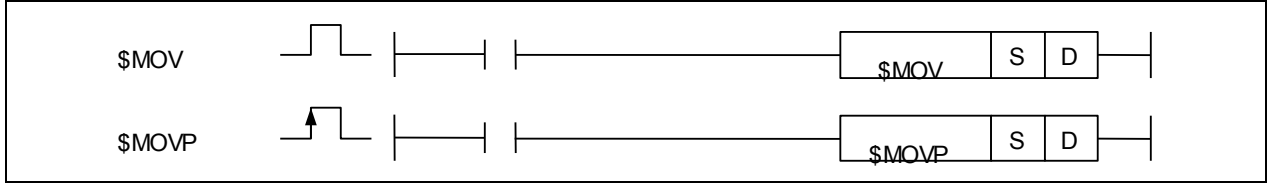
- (1) P00000 On olursa, Long Real verisi 1.234 D1000'e kopyalanır.



XGK	XGB
○	○

\$MOV, \$MOVP

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi													Step	Bayrak			
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Con st.	U	N	D		R	Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
\$MOV(P)	S	○	-	○	○	○	-	○	-	-	○	○	○	○	2~18	○	-	-
	D	○	-	○	○	○	-	○	-	-	-	○	○	○				



[Bellek Ayarı]

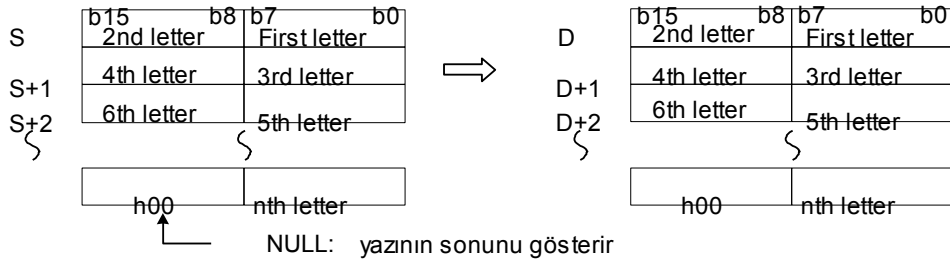
Operand	Tanım	Veri Tipi
S	Kopyalanacak stringin saklı olduğu başlangıç adresi	STRING
D	Stringin kopyalanacağı başlangıç adresi	STRING

[Bayrak Seti]

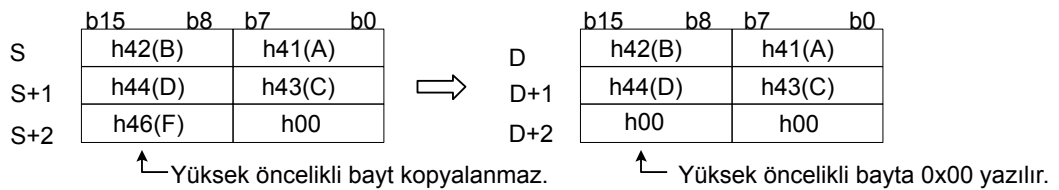
Bayrak	Tanım	Adres Numarası
Hata	S veya D'nin uzunluğu aşırsa.	F110

1) \$MOV (Character string Atama)

(1) S'den başlayan stringi D'den başlatarak kopyalar.



Eğer NULL S+n'nin düşük öncelikli baytında bulunursa, 0x00 D+n'nin yüksek öncelikli baytına kopyalanır.



31 harfe kadar string kopyalanabilir.

2) Program Örneği

(1) P00000 On olursa, 'string Veri' D2000'e kopyalanır.

