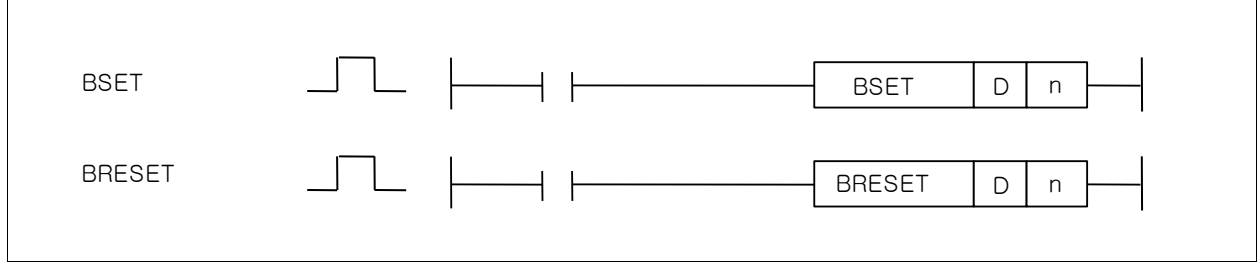


XGK	XGB
○	○

BSET, BRESET

Komut	Uygulanabilir Bellek Bölgesi														Step	Bayrak		
	PMK	F	L	T	C	S	Z	D.x	R.x	Const	U	N	D	R		Hata (F110)	Sıfır (F111)	Artık (F112)
BSET	D	0		0	0	0	-	0	-	-	0	0	0	0	2	-	-	-
BRESET	n	0	0	0	0	0	-	0	-	-	0	0	0	0				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
D	İlgili word adresi	WORD
n	Word adresinin n. adresi	WORD

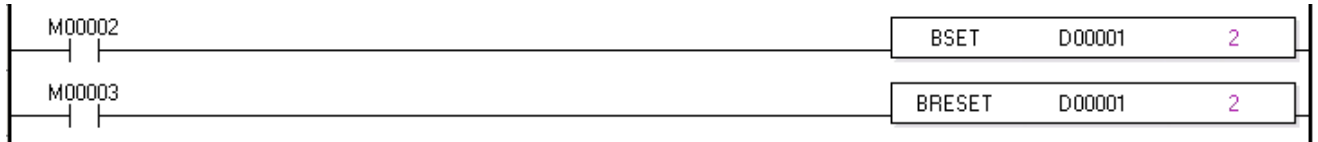
1) BSET

- (1) Belirtilen D adresinin n.bitini setler.
- (2) Bit pozisyonunu belirlemek için n'nin düşük öncelikli 4-biti kullanılır. n'nin değeri word uzunluğunu geçse bile herhangi bir hata oluşmaz.

2) BRESET

- (1) Belirtilen D adresinin n.bitini resetler.
- (2) Bit pozisyonunu belirlemek için n'nin düşük öncelikli 4-biti kullanılır. n'nin değeri word uzunluğunu geçse bile herhangi bir hata oluşmaz.

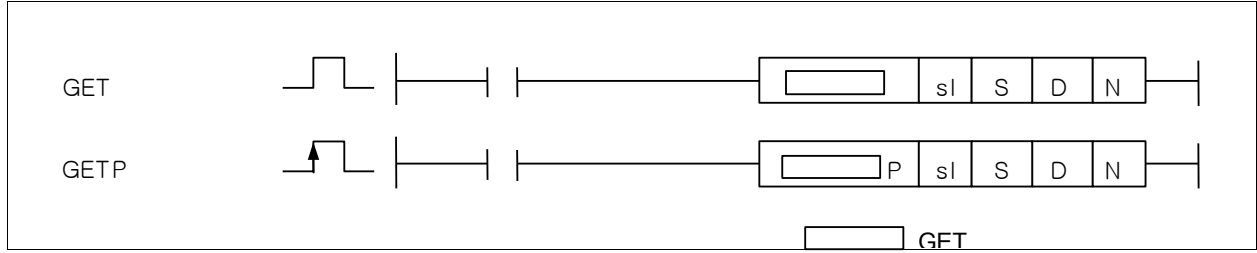
Eğer M00002 ON olursa, D00001'in 2.bitini(b2) setler. M00003 ON olursa, aynı biti resetler.



XGK	XGB
○	○

GET, GETP

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



[Bellek Ayarı]

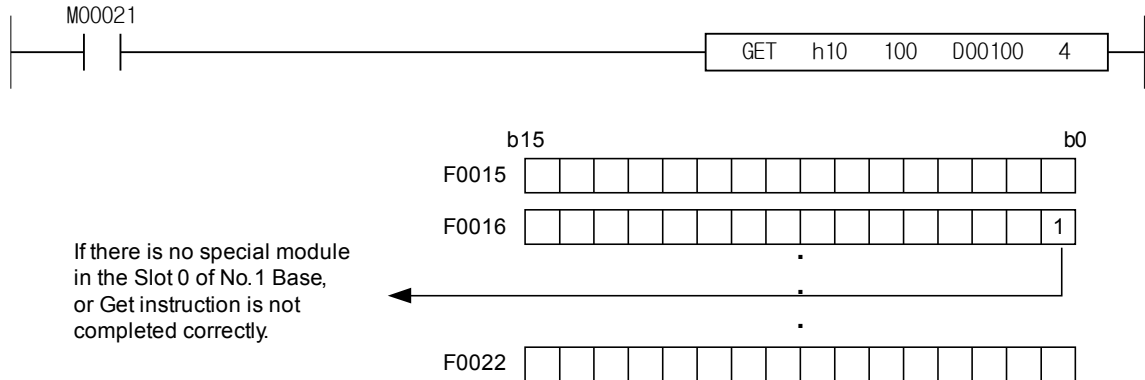
Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Özel modülün bağlandığı slot numarası (Heksadesimal olarak yazılır)	WORD
S	Özel modüldeki dahili belleğin başlangıç adresi	WORD
D	CPU'nun veriyi okumak için kaydettiği alanın başlangıç adresi	WORD
N	Okunacak veri sayısı	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
PUT/GET Hatası	Belirtilen slotta hiçbir özel modül bulunmuyorsa PUT/GET komutu doğru bir şekilde bitirilmediyse	F0015 ~ F0022

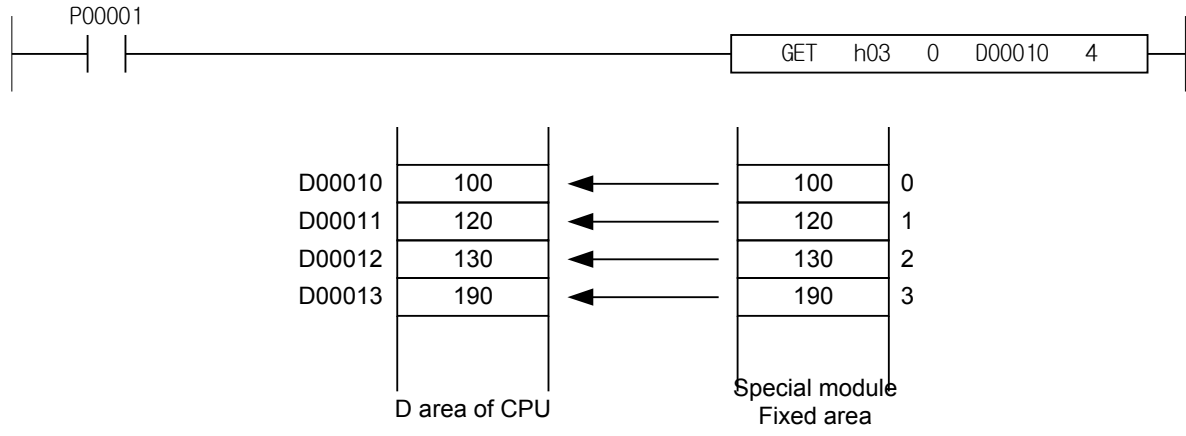
1) GET

- (1) Bu komut özel modüldeki veriyi bellek yardımıyla okumak için kullanılır.
- (2) sl'de belirtilen (özel modülün slot numarası) özel modülün hafızasından (S adresi) N adet word verisini D'de belirtilen dahili hafızaya kaydeder.
- (3) Belirtilen sl'de özel modül yoksa, veya GET komutu doğru bir şekilde bitirilmediyse, PUT/GET Hata Bayrağı, F0015~F0022(WORD) setlenir.
- (4) sl'yi setleme yöntemi heksadesimalin 2 yerini setlemektir. sl aşağıdaki gibi 'h10' ise, ilk sayı olan '1' baz numarasını ve ikinci olan '0' ise slot numarasını gösterir.



2) Örnek Program

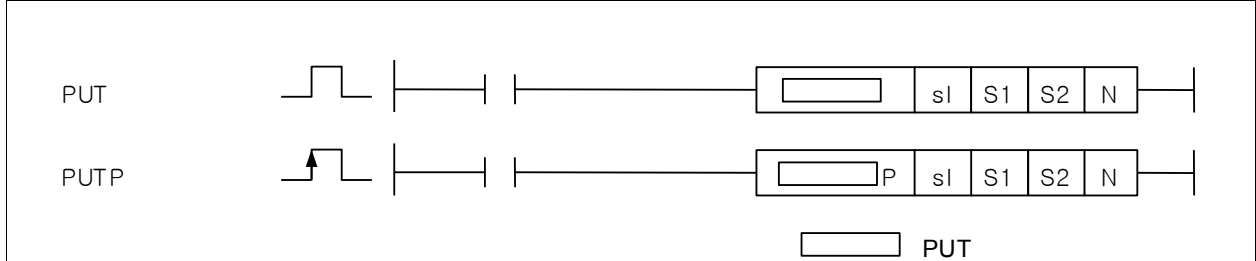
- (1) P00001 giriş sinyali On olursa, 0. bazdaki 3 numaralı slota bağlı özel modülün 0 adresindeki 4-word veriyi D0010 ~ D0013 arasına kaydeder.



XGK	XGB
○	○

PUT, PUTP

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)	
PUT(P)	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	O	-	-	-	-	4~7	O	-	-
	S	-	-	-	-	-	-	-	-	-	O	-	-	-	-				
	D	O	-	O	-	-	-	-	-	-	-	O	O	O	O				
	N	O	-	O	-	-	-	-	-	-	O	-	-	-	-				



[Bellek Ayarı]

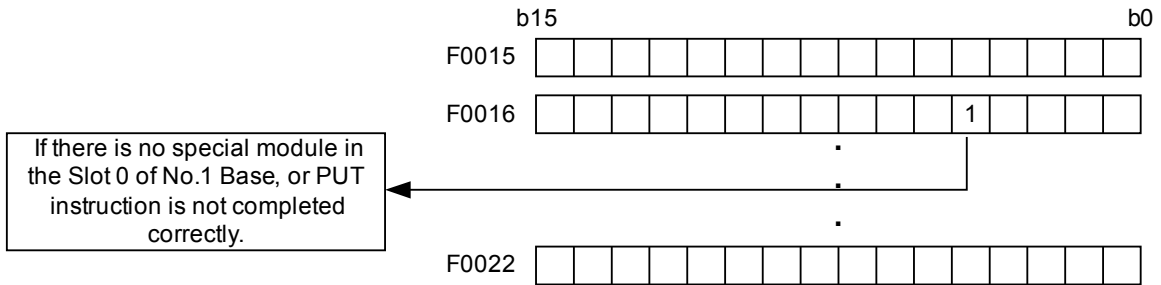
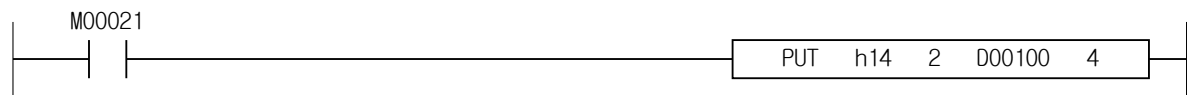
Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Özel modülün bağlandığı slot numarası (Heksadesimal olarak yazılır)	WORD
S1	Özel modülün dahili belleğindeki adres	WORD
S2	Başlangıç adresi veya sabit, saklanan veri özel modüle yazılacaktır.	WORD
N	Yazılacak veri sayısı	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
PUT/GET Hatası	Belirtilen slotta hiçbir özel modül bulunmuyorsa PUT/GET komutu doğru bir şekilde bitirilmediyse	F0015 ~ F0022

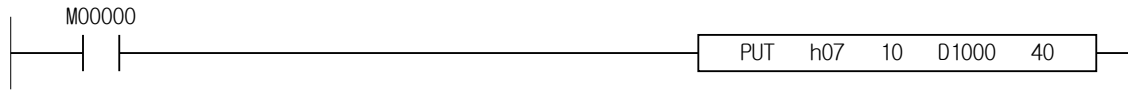
1) PUT

- (1) Bu komut özel modüldeki veriyi bellek yardımıyla okumak için kullanılır.
- (2) S2 adresinden N word veriyi, sl slotundaki S1 adresine yazar.
- (3) Belirtilen sl'de özel modül yoksa, veya GET komutu doğru bir şekilde bitirilmediyse, PUT/GET Hata Bayrağı, F0015~F0022(WORD) setlenir.
- (4) sl'yi setleme yöntemi heksadesimalin 2 yerini setlemektir. sl aşağıdaki gibi 'h14' ise, ilk sayı olan '1' baz numarasını ve ikinci olan '4' ise slot numarasını gösterir.

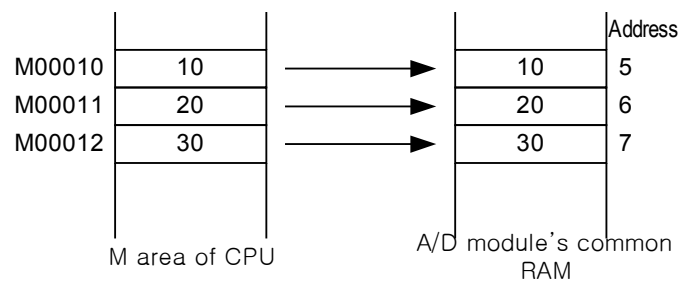
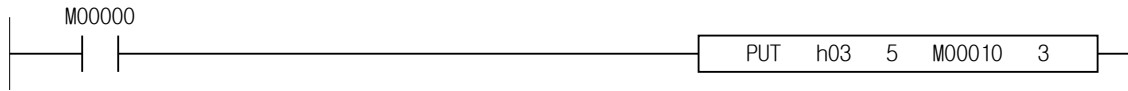


2) Örnek Program

(1) M00000 On olunca, D1000 ~ D1039 arasındaki 40-word veriyi 0.bazın 7. slotundaki özel modülün 10 ~ 50 adreslerine yazar.



(2) Where the 3-word data of word M00010 ~ M00012 is written in A/D module's internal memory address 5 ~ 7 installed on the slot number 3 of No.0 base. M00000 On olunca, M00010 ~ M00012 arasındaki 3-word veriyi 0.bazın 3. slotundaki A/D modülün 5 ~ 7 adreslerine yazar.



XGK	XGB
○	○

ORG

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



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen numarası	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	'ax' değeri izin verilen aralığı aşarsa	F110

1) ORG

(1) Fonksiyon

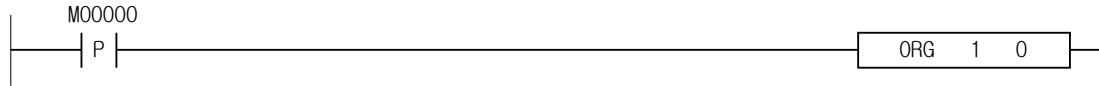
- (1) Pozisyon modülünün Orijin Noktasına gitmesini sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin Orijin Noktasına dönmesini sağlar.

(2) Hata

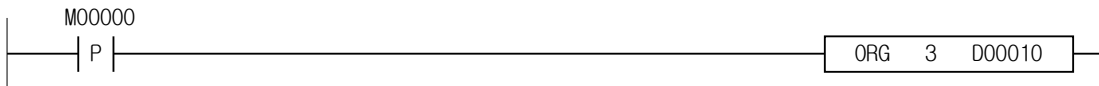
- (1) 'ax' eksenine 2'den büyük bir değer girilirse, Hata Bayrağı (F110) setlenir.

2) Örnek Program

- (1) M00000 giriş sinyali On olursa, 1. slottaki pozisyon modülünün 'X' eksenini Orijin Noktasına döner.



- (2) M00000 giriş sinyali On olursa, 3. slottaki pozisyon modülünün D00010'da belirtilen eksenini Orijin Noktasına döner.



XGK	XGB
○	○

FLT

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)	
FLT	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	0	0	0	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen numarası	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	'ax' değeri izin verilen aralığı aşarsa	F110

1) FLT

(1) Fonksiyon

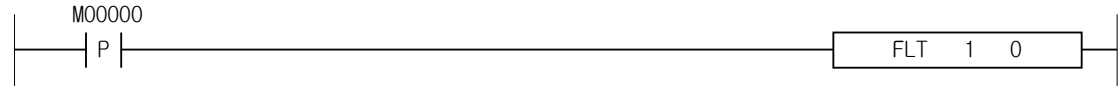
- A) Pozisyon modülünün Floating noktasını setlemesini sağlar.
- B) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin Floating Orijin Noktasını setlemesini sağlar.

(2) Hata

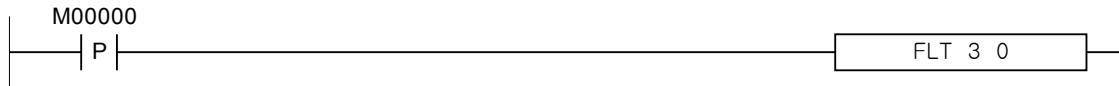
- A) 'ax' eksenine 2'den büyük bir değer girilirse, Hata Bayrağı (F110) setlenir.
- B) Eğer belirtilen slotta özel modül yoksa, veya S'de belirtilen adres modülde yoksa, Hata Bayrağı (F110) setlenir. Bu özel modülün özelliklerinden dolayı oluşan adres farklılıklarından kaynaklanır.

2) Örnek Program

- (1) M00000 giriş sinyali On olursa, 1. slottaki pozisyon modülünün 'X' eksenini Float Noktasını setler.



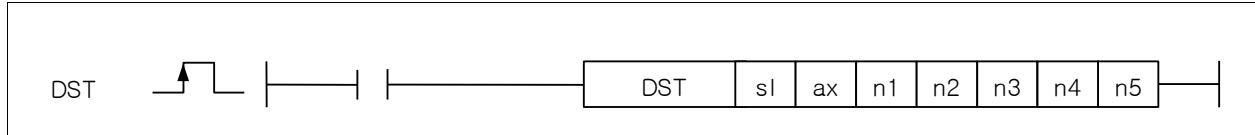
- (2) M00000 giriş sinyali On olursa, 3. slottaki pozisyon modülünün 'X' eksenini Float Noktasını setler.



XGK	XGB
○	○

DST

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)	
DST	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n1	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n2	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n3	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n4	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
n5	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen numarası	WORD
n1	Hedef pozisyon	DWORD
n2	Hedef hız	DWORD
n3	Bekleme zamanı	WORD
n4	M kod numarası	WORD
n5	Kontrol wordü	WORD

1) DST

- (1) Pozisyon modülünün doğrudan hareketi başlatmasını sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin doğrudan harekete başlamasını sağlar.
- (3) Hedef Pozisyon (n1), Hedef Hız (n2), Bekleme Zamanı (n3), M Kodu (n4).
- (4) Kontrol Wordünün (n5) bit başına ne anlama geldiği aşağıda anlatılmaktadır.

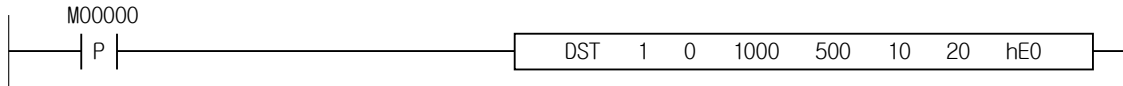
15 ~ 7	6 ~ 5	4	3 ~ 1	0
-	Adjusting Zamanı	0: Mutlak koordinat 1: Artırımsal koordinat	-	0: Pozisyon Kontrol 1: Hız Kontrol

2) Hata

- (1) 'ax' eksenine 2'den büyük bir değer girilirse, Hata Bayrağı (F110) setlenir.
- (2) Eğer belirtilen slotta özel modül yoksa, veya S'de belirtilen adres modülde yoksa, Hata Bayrağı (F110) setlenir. Bu özel modülün özelliklerinden dolayı oluşan adres farklılıklarından kaynaklanır.

3) Örnek Program

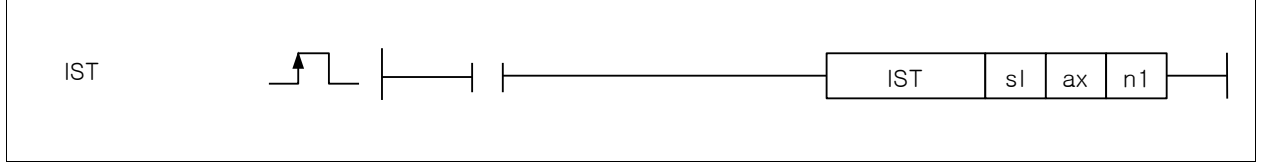
- (1) M00000 giriş sinyali On olursa, 1. slottaki pozisyon modülünün 'X' eksenini doğrudan harekete başlatıp 500 hızıyla, mutlak 1000 pozisyonuna, 3 adjusting zamanıyla, 10ms bekleme süresiyle ve M kodu 20 ile gider.



XGK	XGB
○	○

IST

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)	
IST	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					
	n1	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen numarası	WORD
n1	Başlanacak step numarası	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	'ax' değeri izin verilen aralığı aşarsa	F110

1) IST

- (1) Pozisyon modülünün dolaylı olarak hareketi başlatmasını sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin n1 stepinden dolaylı harekete başlamasını sağlar.

2) Hata

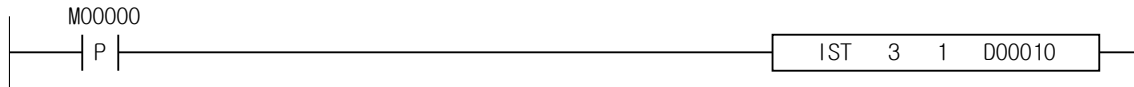
- (1) 'ax' eksenine 2'den büyük bir değer girilirse, Hata Bayrağı (F110) setlenir.
- (2) Eğer belirtilen slotta özel modül yoksa, veya S'de belirtilen adres modülde yoksa, Hata Bayrağı (F110) setlenir. Bu özel modülün özelliklerinden dolayı oluşan adres farklılıklarından kaynaklanır.

2) Örnek Program

- (1) M00000 On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' eksenini 3. stepten dolaylı harekete başlar.



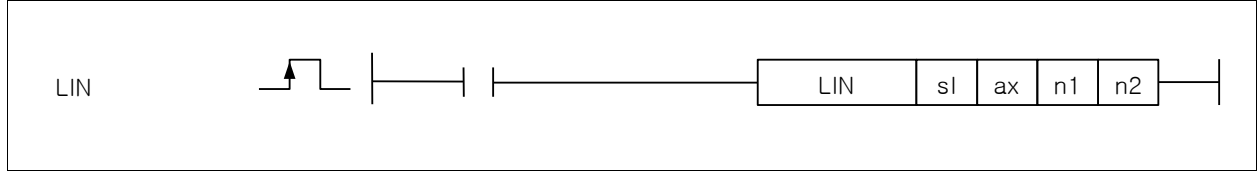
- (2) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, it instructions the positioning module's axis 'Y' installed on the slot number 3 to start the step specified in D00010 indirectly.M00000 On olursa, 3. slottaki pozisyon modülünün 'Y' eksenini D00010 stepinden dolaylı harekete başlar.



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

LIN

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)	
LIN	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	O	-	-	-	-	4~7	O	-	-
	ax	O	-	O	-	-	-	O	-	-	O	-	O	O					
	n1	O	-	O	-	-	-	O	-	-	O	-	O	O					
	n2	O	-	O	-	-	-	O	-	-	O	-	O	O					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen numarası	WORD
n1	Doğrusal interpolasyonu yürütecek step numarası	WORD
n2	Doğrusal interpolasyonu yürütecek eksen ayarı	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	'ax' değeri izin verilen aralığı aşarsa	F110

1) LIN

- (1) Pozisyon modülünün Doğrusal Interpolasyona başlamasını sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin n2 eksenine n1 stepini Doğrusal Interpolasyonla yürüttürmesini sağlar.
- (3) n2'ye Doğrusal Interpolasyonu yapacağı eksen seçmek için, ilgili bit aşağıdaki gibi setlenmelidir;

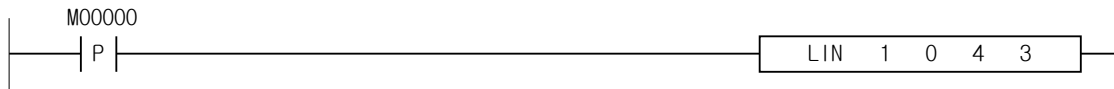
15 ~ 3	2	1	0
Kullanılmaz	Z eksenini (XGB'de kullanılmaz)	Y eksenini	X eksenini

2) Hata

- (1) 'ax' eksenine 2'den büyük bir değer girilirse, Hata Bayrağı (F110) setlenir.
- (2) Eğer belirtilen slotta özel modül yoksa, veya S'de belirtilen adres modülde yoksa, Hata Bayrağı (F110) setlenir. Bu özel modülün özelliklerinden dolayı oluşan adres farklılıklarından kaynaklanır.

2) Örnek Program

- (1) M00000 giriş sinyali On olursa, 1. slottaki pozisyon modülünün 'X' ekseninin 4 numaralı stepin X ve Y eksenlerini Doğrusal Interpolasyonla yürütmesini sağlar.

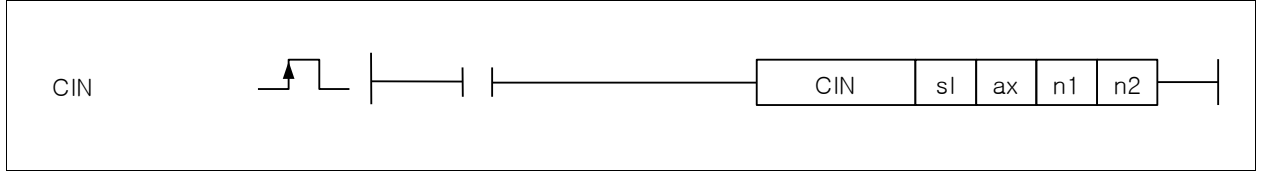


- (2) M00000 giriş sinyali On olursa, 3. slottaki pozisyon modülünün 'Y' ekseninin D00010 numaralı stepin X, Y ve Z eksenlerini Doğrusal Interpolasyonla yürütmesini sağlar.

XGK	XGB
○	X

CIN

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)	
CIN	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	○	-	-	-	-	4~7	○	-	-
	ax	○	-	○	-	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				
	n1	○	-	○	-	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				
	n2	○	-	○	-	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen numarası	WORD
n1	Dairesel interpolasyonu yürütecek step numarası	WORD
n2	Dairesel interpolasyonu yürütecek ordinat eksenini ayarı	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	'ax' değeri izin verilen aralığı aşarsa	F110

1) CIN

- (1) Pozisyon modülünün Dairesel Interpolasyona başlamasını sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin n2 eksenine (yardımcı olarak) n1 stepini Dairesel Interpolasyonla yürütmesini sağlar.
- (3) n2'ye Dairesel Interpolasyonu yapacağı eksen seçmek için, ilgili bit aşağıdaki gibi setlenmelidir;

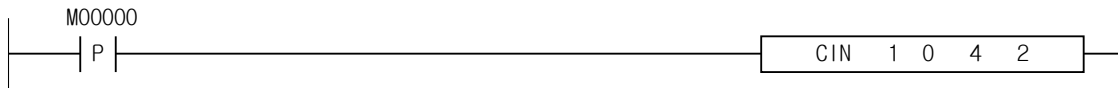
15 ~ 3	2	1	0
Kullanılmaz	Z axis (XGB'de kullanılmaz)	Y eksenini	X eksenini

2) Hata

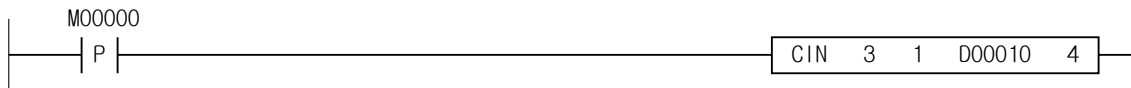
- (1) 'ax' eksenine 2'den büyük bir değer girilirse, Hata Bayrağı (F110) setlenir.
- (2) Eğer belirtilen slotta özel modül yoksa, veya S'de belirtilen adres modülde yoksa, Hata Bayrağı (F110) setlenir. Bu özel modülün özelliklerinden dolayı oluşan adres farklılıklarından kaynaklanır.

3) Örnek Program

- (1) M00000 giriş sinyali On olursa, 1. slottaki pozisyon modülünün 'X' ekseninin 4 numaralı stepini X (main) ve Y (slave) eksenlerini Dairesel Interpolasyonla yürütmesini sağlar.



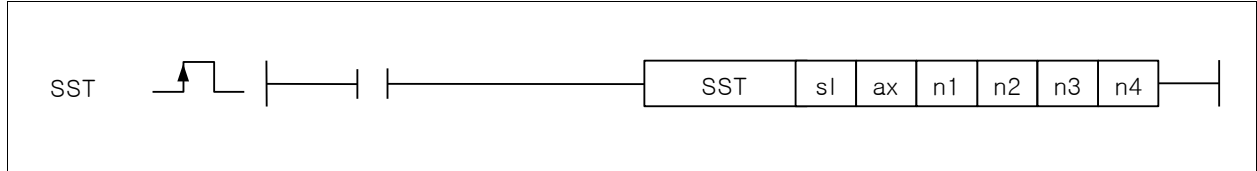
- (2) M00000 giriş sinyali On olursa, 3. slottaki pozisyon modülünün 'Y' ekseninin D00010 numaralı stepini Y (main) ve Z (slave) eksenlerini Dairesel Interpolasyonla yürütmesini sağlar.



XGK	XGB
○	○

SST

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)
SST	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	0	0	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0				
	n1	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0				
	n2	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0				
	n3	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0				
n4	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen numarası	WORD
n1	Simultane Başlatmayı yürütecek X eksen step numarası	WORD
n2	Simultane Başlatmayı yürütecek Y eksen step numarası	WORD
n3	Simultane Başlatmayı yürütecek Z eksen step numarası	WORD
n4	Simultane Başlatmayı yürütecek eksen ayarı	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	'ax' değeri izin verilen aralığı aşarsa	F110

1) SST

- Pozisyon modülünün Simultane Başlatmayı yapmasını sağlar.
- sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin, eksenlerin simultane bir şekilde n1 (X), n2 (Y) ve n3 (Z) (XGB'de kullanılmaz) steplerini Simultane Başlatmayla çalıştırmalarını sağlar.
- Simultane Başlatmayı yaptıracak eksenin (n4) seçmek için, ilgili bit aşağıdaki gibi setlenmelidir;

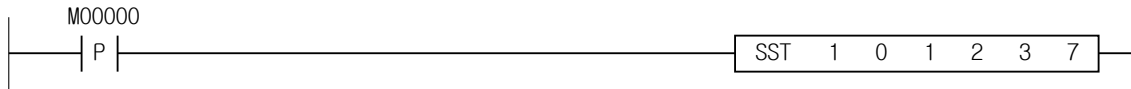
15 ~ 3	2	1	0
Kullanılmaz	Z axis (XGB'de kullanılmaz)	Y eksen	X eksen

2) Hata

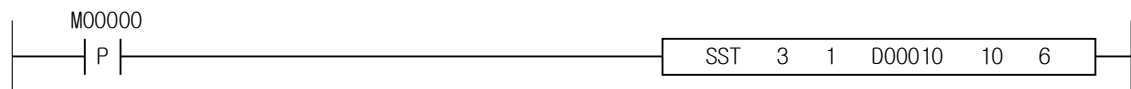
- 'ax' eksenine 2'den büyük bir değer girilirse, Hata Bayrağı (F110) setlenir.
- Eğer belirtilen slotta özel modül yoksa, veya S'de belirtilen adres modülde yoksa, Hata Bayrağı (F110) setlenir. Bu özel modülün özelliklerinden dolayı oluşan adres farklılıklarından kaynaklanır.

3) Örnek Program

- M00000 giriş sinyali On olursa, 1. slottaki pozisyon modülünün 'X' ekseninin, eksenlerin simultane bir şekilde n1 (X), n2 (Y) ve n3 (Z) steplerini Simultane Başlatmayla çalıştırmalarını sağlar.



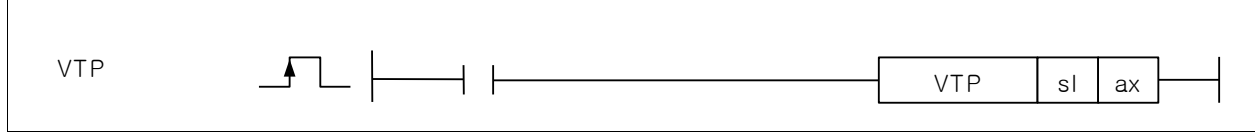
- M00000 giriş sinyali On olursa, 3. slottaki pozisyon modülünün 'Y' ekseninin, eksenlerin simultane bir şekilde D00010 (X) ve n10 (Y) steplerini Simultane Başlatmayla çalıştırmalarını sağlar.



XGK	XGB
○	○

VTP

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)	
VTP	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen numarası	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	'ax' değeri izin verilen aralığı aşarsa	F110

1) VTP

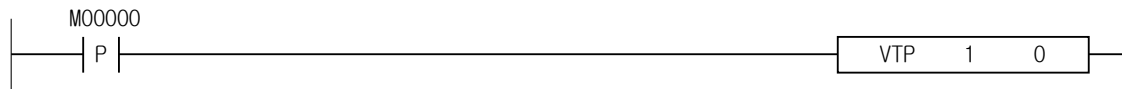
- (1) Pozisyon modülünün Hız/Pozisyon kontrolleri arasında geçiş yapmasını sağlar.
- (2) sl'deki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin Hız/Pozisyon kontrolleri arasında geçiş yapmasını sağlar.

2) Hata

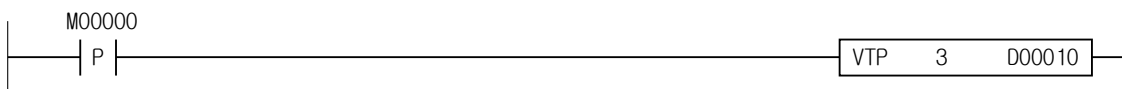
- (1) 'ax' eksenine 2'den büyük bir değer girilirse, Hata Bayrağı (F110) setlenir.
- (2) Eğer belirtilen slotta özel modül yoksa, veya S'de belirtilen adres modülde yoksa, Hata Bayrağı (F110) setlenir. Bu özel modülün özelliklerinden dolayı oluşan adres farklılıklarından kaynaklanır.

3) Örnek Program

- (1) M00000 giriş sinyali On olursa, 1. slottaki pozisyon modülünün 'X' eksenini Hız/Pozisyon kontrolleri arasında geçiş yapar.



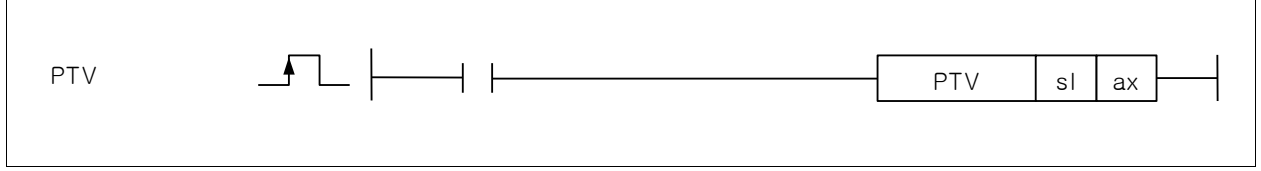
- (2) M00000 giriş sinyali On olursa, 3. slottaki pozisyon modülünün D00010 eksenini Hız/Pozisyon kontrolleri arasında geçiş yapar.



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

PTV

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)	
PTV	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen numarası	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	'ax' değeri izin verilen aralığı aşarsa	F110

1) PTV

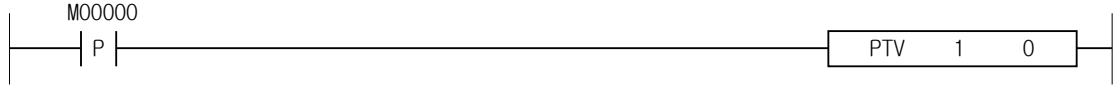
- (1) Pozisyon modülünün Pozisyon/Hız kontrolleri arasında geçiş yapmasını sağlar.
- (2) sl'deki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin Pozisyon/Hız kontrolleri arasında geçiş yapmasını sağlar.

2) Hata

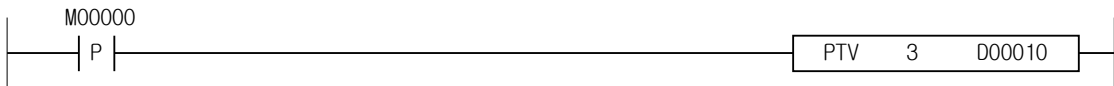
- (1) 'ax' eksenine 2'den büyük bir değer girilirse, Hata Bayrağı (F110) setlenir.
- (2) Eğer belirtilen slotta özel modül yoksa, veya S'de belirtilen adres modülde yoksa, Hata Bayrağı (F110) setlenir. Bu özel modülün özelliklerinden dolayı oluşan adres farklılıklarından kaynaklanır.

3) Örnek Program

- (1) M00000 giriş sinyali On olursa, 1. slottaki pozisyon modülünün 'X' eksenini Pozisyon/Hız kontrolleri arasında geçiş yapar.



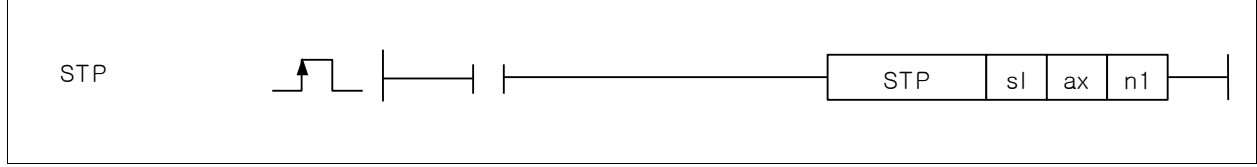
- (2) M00000 giriş sinyali On olursa, 3. slottaki pozisyon modülünün D00010 eksenini Pozisyon/Hız kontrolleri arasında geçiş yapar.



XGK	XGB
○	○

STP

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



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Yavaşlama Zamanı (0~ 65535)	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) STP

(1) Rampalı duruş işlemini gerçekleştirir.

(2) sl slot numarasında takılı olan pozisyon modülünde tanımlanan 'ax' ekseninin rampalı bir şekilde durmasını sağlar.

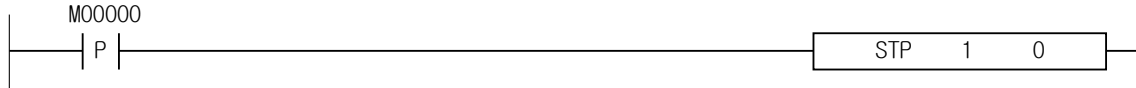
2) Hata

(1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.

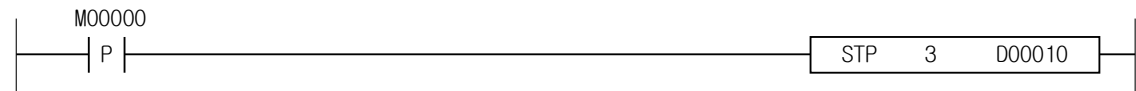
(2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

(1) Eğer M00000 On ise slot no. 1'de takılı olan Pozisyon modülündeki X eksenini için rampalı duruş işlemi gerçekleşir.



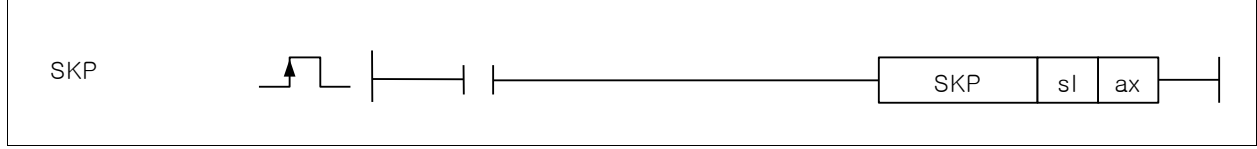
(2) Eğer M00000 On ise slot no. 3'de takılı olan Pozisyon modülündeki D00010 adresinde tanımlanan eksen için rampalı duruş işlemi gerçekleşir.



XGK	XGB
○	X

SKP

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)	
SKP	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD

[Bayrak Seti]

Flag	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

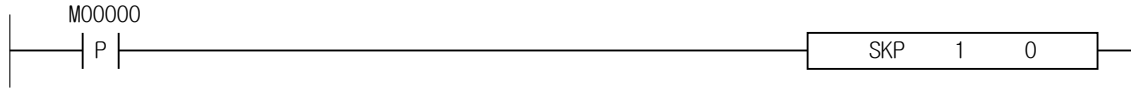
1) SKP

- (1) Pozisyon modülünün atlama fonksiyonu için kullanılır.
- (2) sl slot numarasında takılı olan pozisyon modülünde tanımlanan 'ax' ekseninin atlama fonksiyonunu gerçekleştirmesini sağlar.

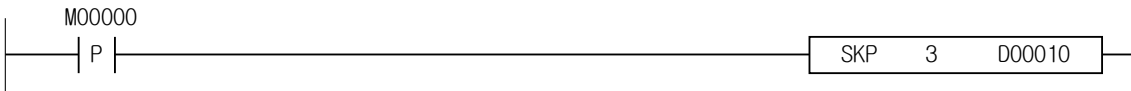
2) Hata

- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Eğer M00000 On ise slot no. 1'de takılı olan Pozisyon modülündeki X eksenini için atlama işlemi gerçekleşir.



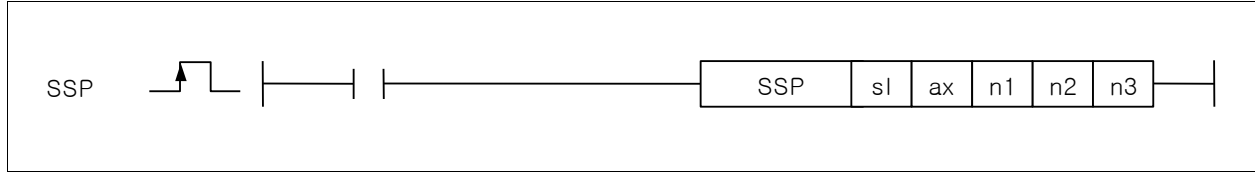
- (2) Eğer M00000 On ise slot no. 3'de takılı olan Pozisyon modülündeki D00010 adresinde tanımlanan eksen için atlama işlemi gerçekleşir.



XGK	XGB
○	○

SSP

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)	
SSP	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n1	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n2	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n3	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Pozisyon Senkronizasyonu için gerekli olan Ana Eksen Pozisyon Değeri	DWORD
n2	Pozisyon senkronizasyonu başladığında çalıştırılacak eksen adım adedi	WORD
N3	Pozisyon senkronizasyonu için Ana Eksen seçimi	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) SSP

(1) Pozisyon modülünün senkronizasyon fonksiyonu için kullanılır.

(2) It is used to instruction the positioning module's specified axis 'ax' installed on sl (positioning module's slot number) to execute synchronizing the position to operate n2 step of the axis 'ax' when the main axis of n3 is to with n1.

(3) n3 için kullanılabilir değerler aşağıdaki gibidir,

Ayarlanabilen Değerler	Axis	
	XGK	XGB
0	X eksen	X eksen
1	Y eksen	Y eksen
2	Z eksen	Desteklenmiyor
3	Encoder	

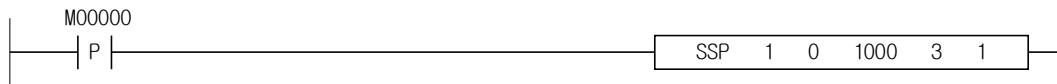
2) Hata

(1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.

(2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

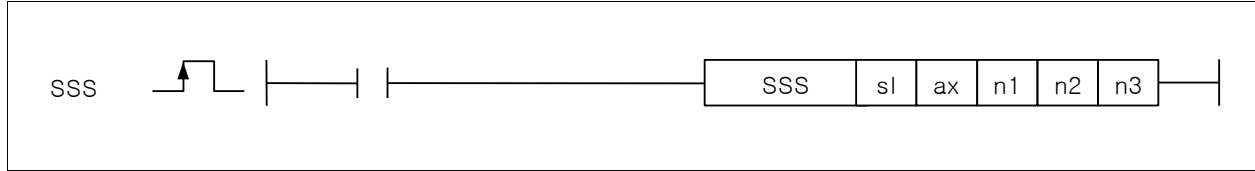
(1) Eğer M00000 giriş sinyali On ise, it instructions the positioning module's axis 'X' installed on the slot number 1 to execute synchronizing the position to operate n3 step of the axis X when the main axis of Y is to synchronize the position with 1000.



XGK	XGB
○	○

SSS

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)	
SSS	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n1	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n2	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n3	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	XGK: Hız Senkronizasyonunun Ana eksen oranı; XGB: Hız Senkronizasyon oranı (0 ~ 100.00%)	WORD
n2	XGK: Hız Senkronizasyonunun slave eksen; XGB: Gecikme zamanı (1 ~ 10ms)	WORD
n3	Hız Senkronizasyonu Ana eksen seçimi	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) SSS

- (1) It is used to instruction the positioning module to synchronize the speed.
- (2) It is used to instruction the positioning module's specified axis 'ax' installed on sl (positioning module's slot number) to execute synchronizing the speed to operate the main axis of n3 with main axis ratio of n1 and slave axis ratio of n2.
- (3) n3 için kullanılabilir değerler aşağıdaki gibidir,

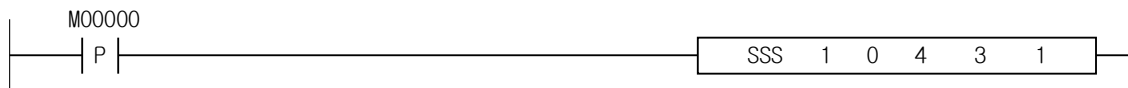
Ayarlanabilen Değerler	Eksen	
	XGK	XGB
0	X eksen	X eksen
1	Y eksen	Y eksen
2	Z eksen	High-speed counter Ch0
3	Encoder	High-speed counter Ch1
4	Desteklenmiyor	High-speed counter Ch2
5		High-speed counter Ch3

2) Hata

- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

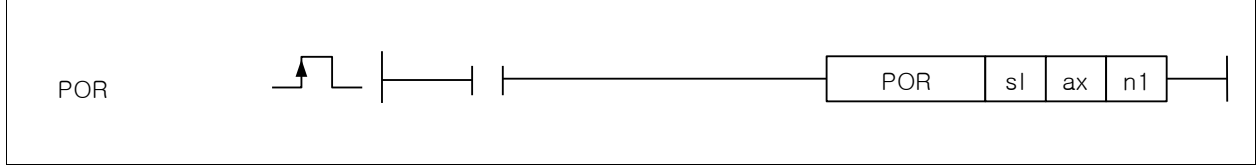
- (1) Eğer M00000 On ise slot no. 1'de takılı olan Pozisyon modülündeki Y Ana eksen ile X Slave eksen arasında 4:3 oranında Hız Senkronizasyonu fonksiyonu gerçekleştirilmiş olur.



XGK	XGB
○	○

POR

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)	
POR	sl	O	-	O	-	-	-	O	-	-	O	-	O	O	O	4~7	O	-	-
	ax	O	-	O	-	-	-	O	-	-	O	-	O	O	O				
	n1	O	-	O	-	-	-	O	-	-	O	-	O	O	O				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Değiştirilecek hedef pozisyon	DWORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) POR

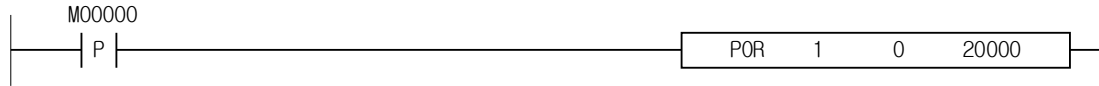
- (1) Pozisyon modülünün pozisyon değiştirme fonksiyonu için kullanılır.
- (2) sl slot numarasında takılı olan pozisyon modülünde tanımlanan 'ax' ekseninin hareket esnasında hedef pozisyonunu n1 olarak değiştirir.

2) Hata

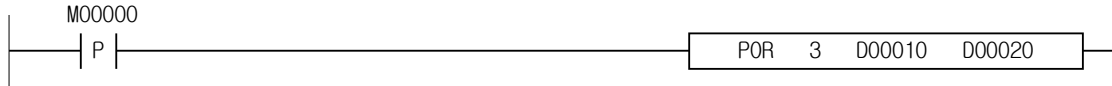
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 On ise slot no. 1'de takılı olan Pozisyon modülündeki X ekseninin hedef pozisyonu 20000 olarak değiştirilmiş olur.



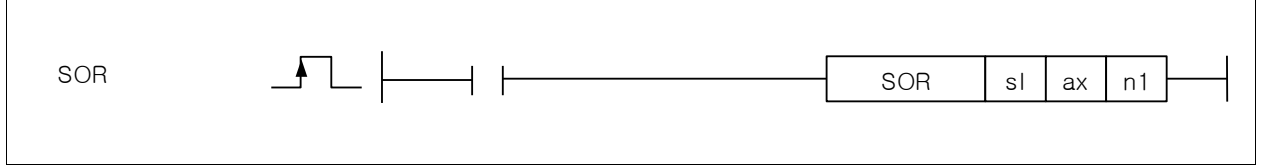
- (2) Eğer M00000 On ise slot no. 3'de takılı olan Pozisyon modülündeki D00010 adresinde tanımlanan eksenin hedef pozisyonu D00020 adresinde tanımlanan pozisyon olarak değiştirilmiş olur.



XGK	XGB
○	○

SOR

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)
SOR	sl	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0				
	n1	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Değiştirilecek hedef hız	DWORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) SOR

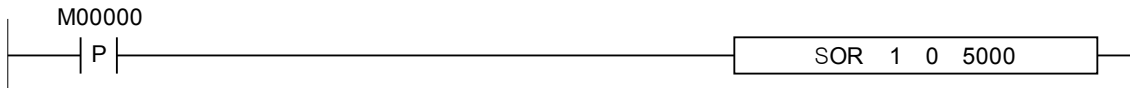
- (1) Pozisyon modülünün hızı değiştirmesini sağlar.
- (2) sl slot numarasında takılı olan pozisyon modülünde tanımlanan 'ax' ekseninin hareket esnasında hızını n1 olarak değiştirir.

2) Hata

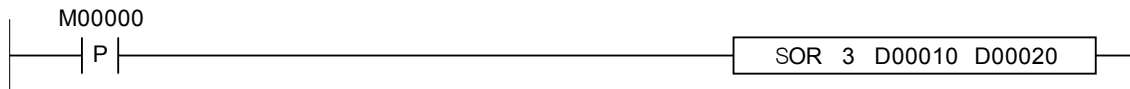
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) M00000 giriş sinyali On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' ekseninin hedef hızı 5000 yapmasını sağlar.



- (2) M00000 giriş sinyali On olursa, 3.slottaki pozisyon modülünün D00010 ekseninin hedef hızı D00020 yapmasını sağlar.



XGK	XGB
○	○

PSO

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)	
PSO	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n1	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n2	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Değiştirilecek hedef pozisyon	DWORD
n2	Değiştirilecek hedef hız	DWORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) PSO

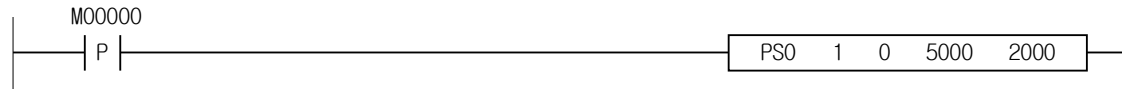
- (1) Pozisyon modülünün belirli bir pozisyonda hızı değiştirmesini sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'X' ekseninin çalışma esnasında n1 pozisyonuna geldiği zaman hedef hızı n2 yapmasını sağlar.

(2) Hata

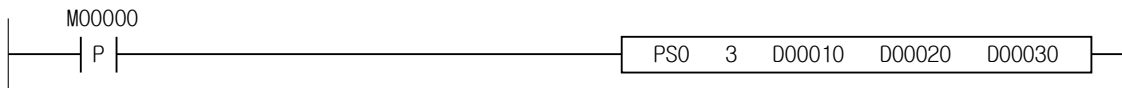
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

2) Örnek Program

- (1) M00000 giriş sinyali On olursa, 1. slottaki pozisyon modülünün 'X' eksenini, 5000 pozisyonuna ulaştığı zaman hızı 2000 yapar.



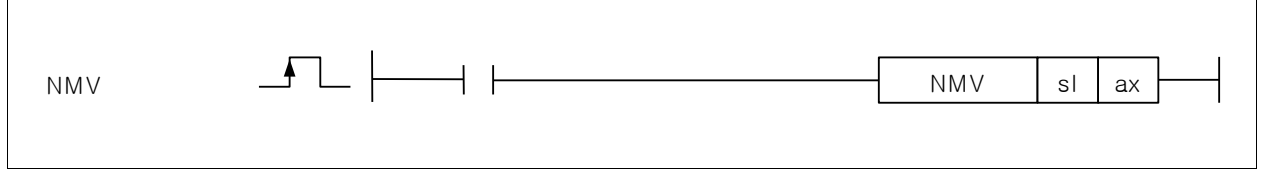
- (2) M00000 giriş sinyali On olursa, 3. slottaki pozisyon modülünün D00010 eksenini, D00020 pozisyonuna ulaştığı zaman hızı D00030 yapar.



XGK	XGB
○	X

NMV

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)	
NMV	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	-	0	-	-	0	-	-	0	-	0	0					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) NMV

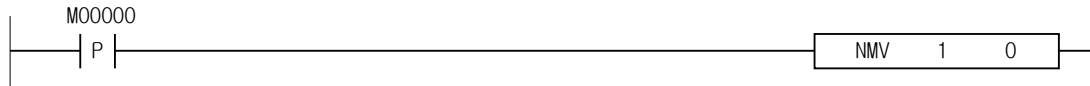
- (1) Pozisyon modülünün bir sonraki adıma geçmesini sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'X' ekseninin bir sonraki adıma geçmesini sağlar. Eğer 'ax' eksenini n. stepteyseniz komut geldiğinde anda n+1. stepe geçerek bu stepteki hız ve pozisyona göre hareket eder.

2) Hata

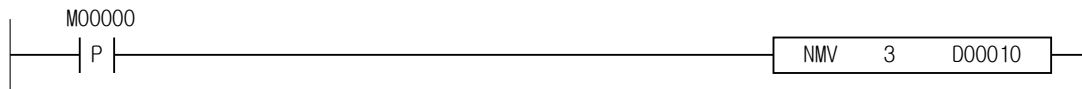
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) M00000 giriş sinyali On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' ekseninin bir sonraki adıma geçmesini sağlar.



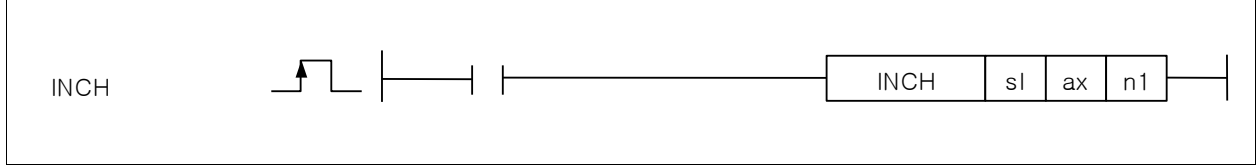
- (2) M00000 giriş sinyali On olursa, 3.slottaki pozisyon modülünün D00010 ekseninin bir sonraki adıma geçmesini sağlar.



XGK	XGB
○	○

INCH

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)	
INCH	sl	○	-	○	-	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○	4~7	○	-	-
	ax	○	-	○	-	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				
	n1	○	-	○	-	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Hedef Pozisyon	DWORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) INCH

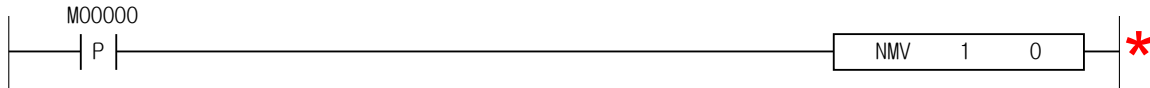
- (1) Pozisyon modülünün yavaşça hareket etmesini sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin n1 kadar yavaşça hareket etmesini sağlar.

(2) Hata

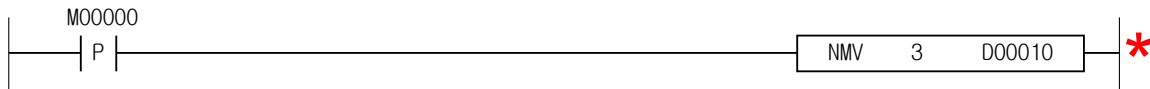
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

2) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' ekseninin yavaşça 100 ilerlemesini sağlar.



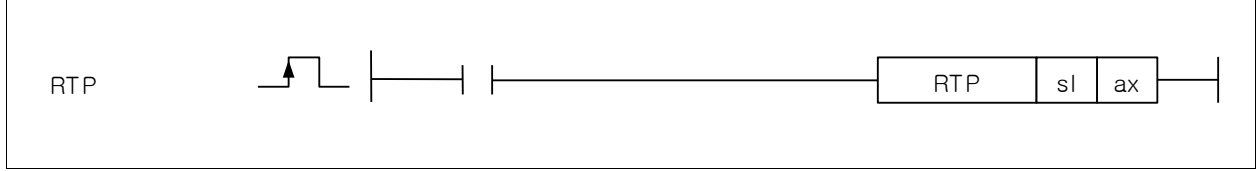
- (2) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 3.slottaki pozisyon modülünün D00010 ekseninin yavaşça 10 geri gitmesini sağlar.



XGK	XGB
○	X

RTP

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)	
RTP	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) RTP

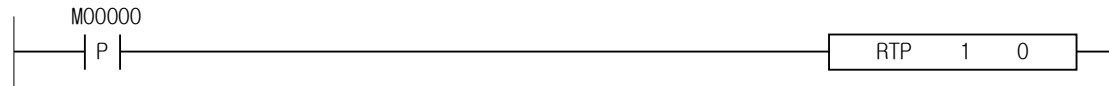
- (1) It is used to instruction the positioning module to return to position previous to manual operation.
- (2) It is used to instruction the positioning module's specified axis 'ax' installed on sl(positioning module's slot number) to return to position previous to manual operation.

2) Hata

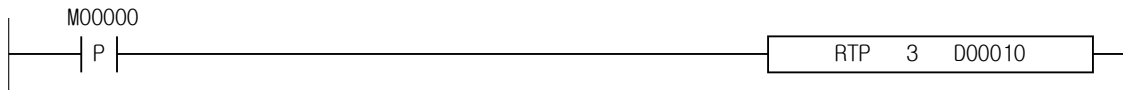
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, it instructions the positioning module's axis 'X' installed on the slot number 1 to return to position previous to manual operation.



- (2) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, it instructions the positioning module's axis specified in D00010 installed on the slot number 3 to return to position previous to manual operation.



XGK	XGB
○	○

SNS

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)	
SNS	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					
	n1	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Setting step number of next operation	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) SNS

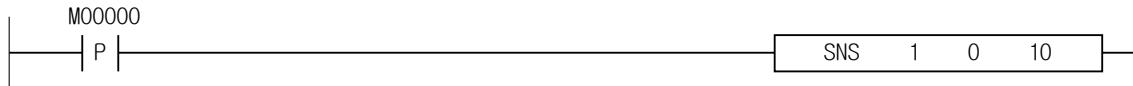
- (1) It is used to instruction the positioning module to change operation step to the next step.
- (2) It is used to instruction the positioning module's specified axis 'ax' installed on sl(positioning module's slot number) to change operation step to the next step n1.

2) Hata

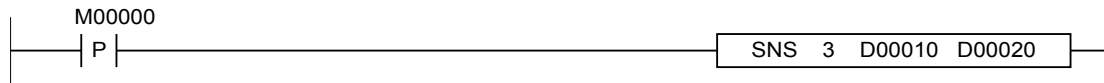
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, it instructions the positioning module's axis 'X' installed on the slot number 1 to change operation step to the next step number 10.



- (2) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, it instructions the positioning module's axis specified in D00010 installed on the slot number 3 to change operation step to the next step value specified in D00020.



XGK	XGB
○	X

SRS

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)
SRS	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0				
	n1	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Setting step of repeated operation	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) SRS

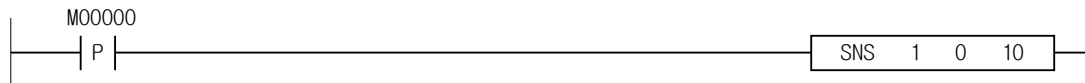
- (1) It is used to instruction the positioning module to change repeated operation step.
- (2) It is used to instruction the positioning module's specified axis 'ax' installed on sl(positioning module's slot number) to change repeated operation step to n1.

2) Hata

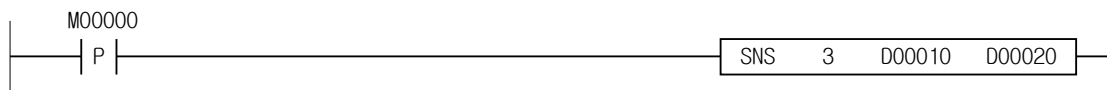
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, it instructions the positioning module's axis 'X' installed on the slot number 1 to change repeated operation step to step number 10.



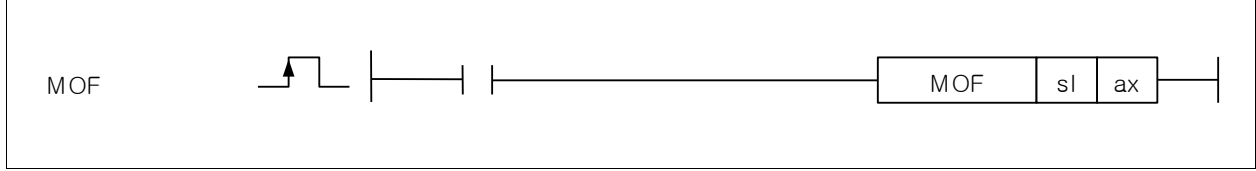
- (2) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, it instructions the positioning module's axis specified in D00010 installed on the slot number 3 to change repeated operation step to the value specified in D00020.



XGK	XGB
○	○

MOF

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)	
MOF	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	0	0	0	0				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) MOF

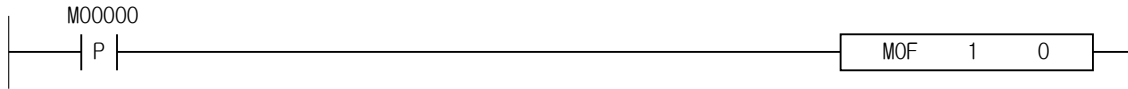
- (1) Pozisyon modülünün M kodunu Off yapmasını sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' eksenini, silinebilmesi için M kodunu Off yapar.

2) Hata

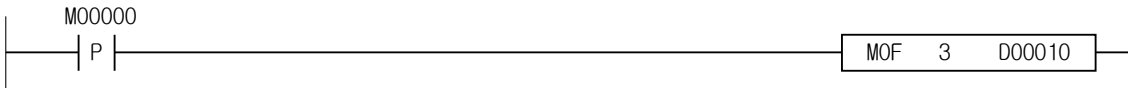
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' eksenini silinebilmesi için M kodunu Off yapar.



- (2) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 3.slottaki pozisyon modülünün D00010 eksenini silinebilmesi için M kodunu Off yapar.



XGK	XGB
○	○

PRS

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)
PRS	sl	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0				
	n1	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Geçerli pozisyonun değiştirileceği değer	DWORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) PRS

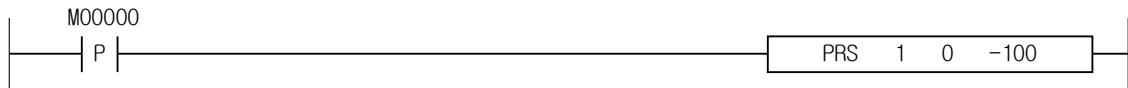
- (1) Pozisyon modülünün geçerli pozisyonun değerini değiştirmesini sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin geçerli pozisyon değerini n1 yapar.

2) Hata

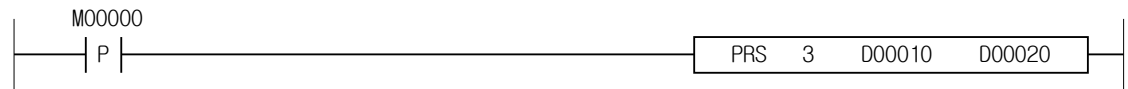
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' ekseninin geçerli pozisyon değerini -100 yapar.



- (2) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 3.slottaki pozisyon modülünün D00010 ekseninin geçerli pozisyon değerini D00020 yapar.



XGK	XGB
○	X

ZOE

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)	
ZOE	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) ZOE

(1) It is used to instruction the positioning module to allow zone output.

(2) It is used to instruction the positioning module's specified axis 'ax' installed on sl(positioning module's slot number) to allow zone output.

2) Hata

(1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.

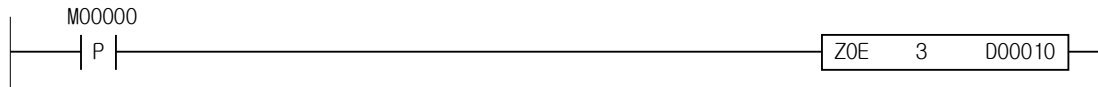
(2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

(1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, it instructions the positioning module's axis 'X' installed on the slot number 1 to allow zone output.



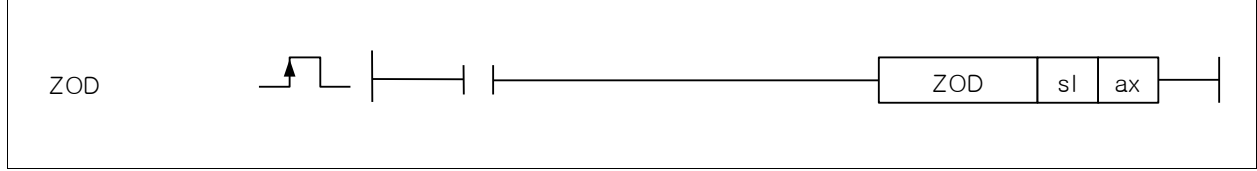
(2) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, it instructions the positioning module's axis specified in D00010 installed on the slot number 3 to allow zone output.



XGK	XGB
○	X

ZOD

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



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) ZOD

- (1) It is used to instruction the positioning module to prohibit zone output.
- (2) It is used to instruction the positioning module's specified axis 'ax' installed on sl(positioning module's slot number) to prohibit zone output.

2) Hata

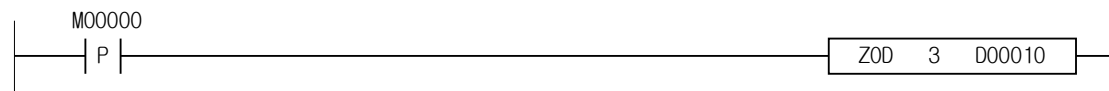
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, it instructions the positioning module's axis 'X' installed on the slot number 1 to prohibit zone output



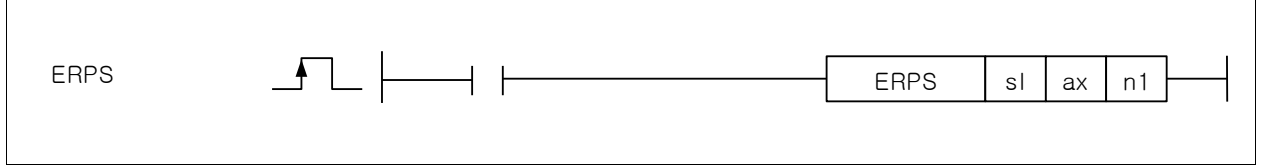
- (2) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, it instructions the positioning module's axis specified in D00010 installed on the slot number 3 to prohibit zone output.



XGK	XGB
○	X

EPRS

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)	
EPRS	sl	○	-	○	-	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○	4~7	○	-	
	ax	○	-	○	-	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				
	n1	○	-	○	-	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Setting encoder value to change	DWORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) EPRS

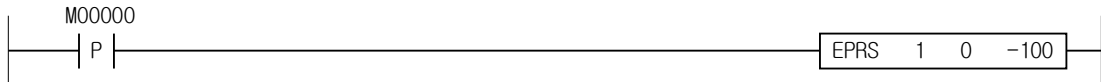
- (1) Pozisyon modülünün geçerli Enkoder Değerini değiştirmesini sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin geçerli Enkoder Değerini n1 yapar.

2) Hata

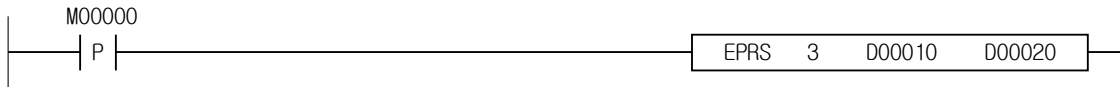
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' eksenini geçerli Enkoder Değerini -100 yapar.



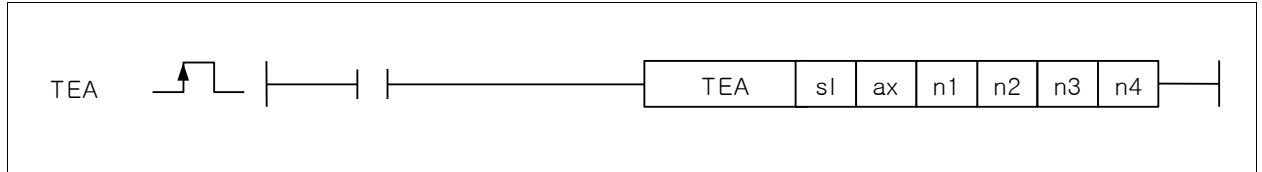
- (2) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 3.slottaki pozisyon modülünün D00010 eksenini geçerli Enkoder Değerini D00020 yapar.



XGK	XGB
○	X

TEA

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)	
TEA	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	○	-	-	-	-	4~7	○	-	-
	ax	○	-	○	-	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				
	n1	○	-	○	-	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				
	n2	○	-	○	-	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				
	n3	○	-	○	-	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				
n4	○	-	○	-	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Öğretilecek verinin (hedef pozisyon veya hız) değeri	DWORD
n2	Öğretilecek step numarası	WORD
n3	Öğretme yöntemi seçme (0: RAM öğretme veya 1: ROM öğretme)	WORD
n4	Öğretilecek verinin çeşidini seçme (0: Pozisyon öğretme veya 1: Hız öğretme)	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) TEA

- (1) Pozisyon modülünün öğretme yapmasını sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' eksenine n2 stepine n4'e göre n1 hedef pozisyon veya hedef hızı değerini girer.
- (3) n3 değerine göre RAM veya ROM öğretme yapılabilir.
n3 için seçilebilecek değerler aşağıdaki gibidir;

Set Değeri	Öğretme Yöntemi
0	RAM Öğretme
1	ROM Öğretme

- (4) n4 için seçilebilecek değerler aşağıdaki gibidir;

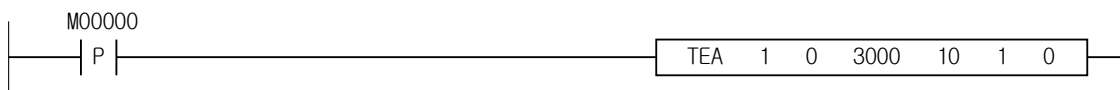
Set Değeri	Öğretilecek Veri
0	Pozisyon Öğretme
1	Hız Öğretme

2) Hata

- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

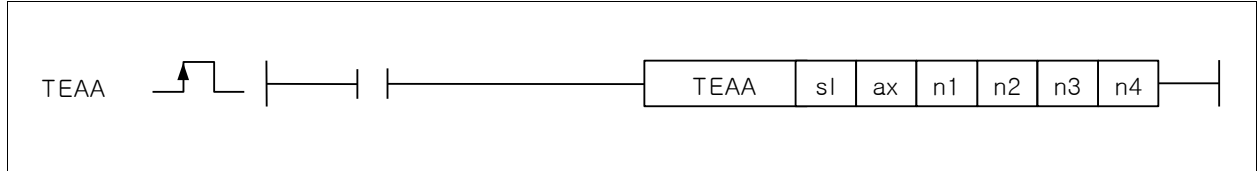
- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' ekseninin 10.stepindeki hız değeri ROM Öğretmeyle 3000 olur.



XGK	XGB
○	X

TEAA

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)	
TEAA	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n1	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n2	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n3	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
n4	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Öğretilecek başlangıç step numarası	WORD
n2	Öğretme yöntemi seçme (0: RAM öğretme veya 1: ROM öğretme)	WORD
n3	Öğretilecek verinin çeşidini seçme (0: Pozisyon öğretme veya 1: Hız öğretme)	WORD
n4	Öğretme adeti	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) TEAA

- (1) Pozisyon modülünün dizi öğretimi yapmasını sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' eksenine n2 yöntemine göre n1'den itibaren n4 adet step hedef pozisyon veya hedef hızı öğretme veri bölgesindeki değer ile değiştirir. n3'teki değere göre de RAM veya ROM öğretme yapılabilir.

n2 için seçilebilecek değerler aşağıdaki gibidir;

Set Değeri	Öğretme Yöntemi
0	RAM Öğretme
1	ROM Öğretme

n3 için seçilebilecek değerler aşağıdaki gibidir;

Set Değeri	Öğretilecek Veri
0	Pozisyon Öğretme
1	Hız Öğretme

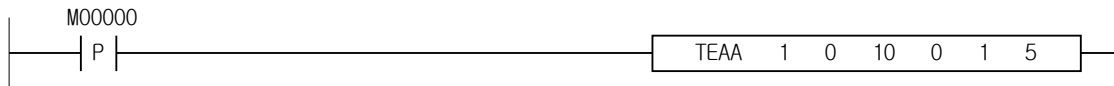
- (3) Bu komut kullanılmadan önce, öğretilecek veri değerinin yeri ilave başka bir pozisyon modülünün belleğinde belirlenmelidir.

2) Hata

- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' ekseninin 10.stepten itibaren 5 stepinin hız değeri RAM Öğretme yöntemiyle değiştirilir.



XGK	XGB
○	○

EMG

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)	
EMG	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) EMG

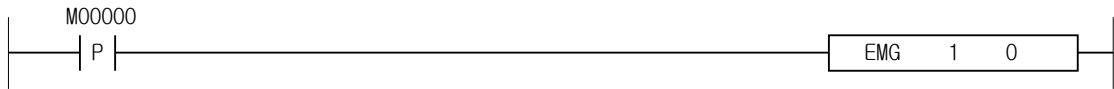
- (1) Pozisyon modülünün Acil Stop yapmasını sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin Acil Stop yapmasını sağlar.

2) Hata

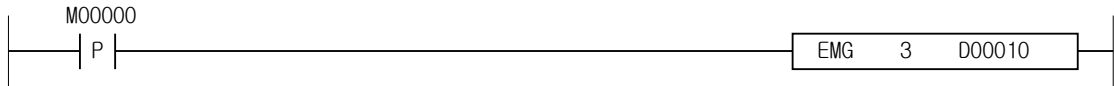
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' eksenini Acil Stop yapar.



- (2) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 3.slottaki pozisyon modülünün D00010 eksenini Acil Stop yapar.



XGK	XGB
○	○

CLR

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)
CLR	sl	O	-	O	-	-	-	O	-	-	O	-	O	O	4~7	O	-	-
	ax	O	-	O	-	-	-	O	-	-	O	-	O	O				
	n1	O	-	O	-	-	-	O	-	-	O	-	O	O				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Setting prohibited output to clear	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) CLR

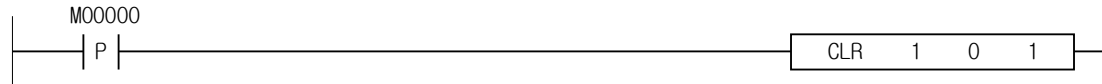
- (1) Pozisyon modülünün üretilen hatayı resetlemesini sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin silmek için üretilen hatayı resetlemesini sağlar. Ayrıca n1 seçimine göre engellenen çıkış durumu silinebilir.

2) Hata

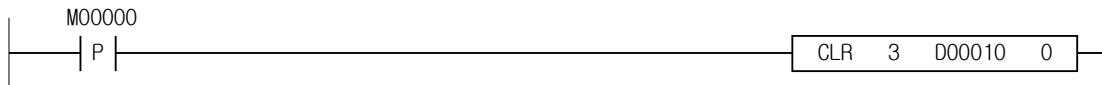
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' eksenini silmek için üretilen hatayı resetler ve engellenen çıkış durumunu siler.



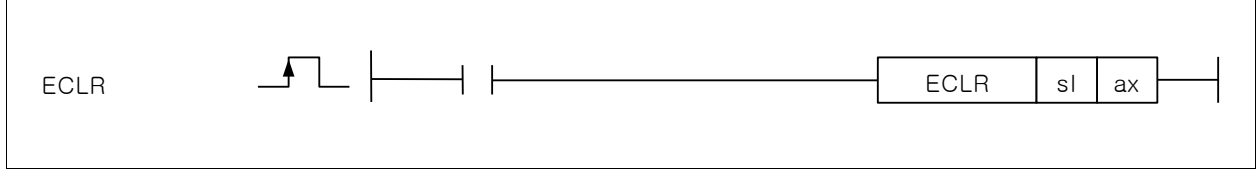
- (2) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 3.slottaki pozisyon modülünün D00010 eksenini silmek için üretilen hatayı resetler.



XGK	XGB
○	X

ECLR

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)
ECLR	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) ECLR

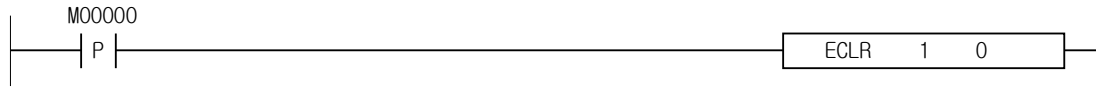
- (1) Pozisyon modülünün hata geçmişini silmesini sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin hata geçmişini silmesini sağlar.

2) Hata

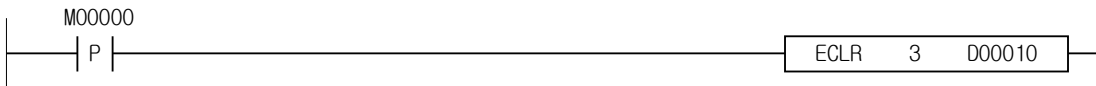
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' ekseninin hata geçmişini silmesini sağlar.



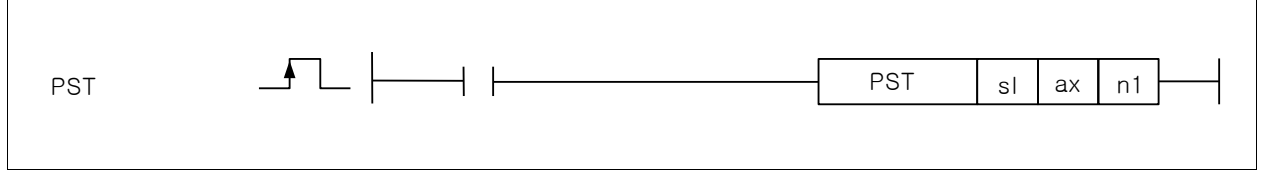
- (2) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 3.slottaki pozisyon modülünün D00010 ekseninin hata geçmişini silmesini sağlar.



XGK	XGB
○	X

PST

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)	
PST	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	○	-	-	-	-	4~7	○	-	-
	ax	○	-	○	-	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				
	n1	○	-	○	-	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Nokta Çalışma Veri Adedi	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) PST

(1) Pozisyon modülünün Noktasal Çalışma yapmasını sağlar.

(2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' eksenini Noktasal Çalışma Veri alanında kayıtlı olan step değerine göre Noktasal Çalışma yapar.

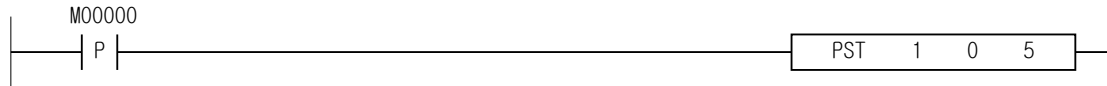
2) Hata

(1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.

(2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

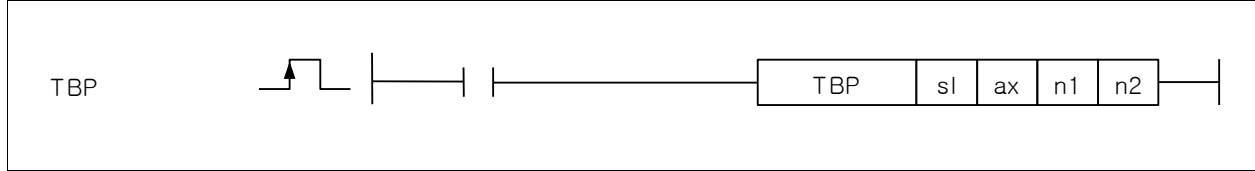
(1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' eksenini Noktasal Çalışma Veri alanında kayıtlı olan 5 veriye göre Noktasal Çalışma yapar.



XGK	XGB
○	X

TBP

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)	
TBP	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	○	-	-	-	-	4~7	○	-	-
	ax	○	-	-	○	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				
	n1	○	-	-	○	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				
	n2	○	-	-	○	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Öğretilecek Verinin Değeri (temel parametrelerde değişecek olan verinin yeni değeri)	DWORD
n2	Temel parametrelerdeki değişecek olan veri	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) TBP

- (1) Pozisyon modülünün temel parametre öğretimi yapmasını sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin n2 parametresine n1 değerini atamasını sağlar.

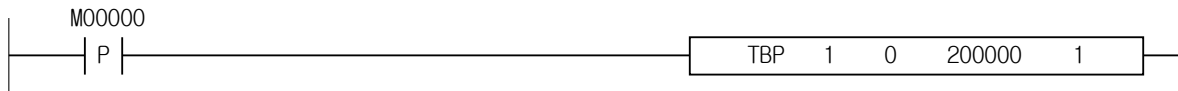
Set Değeri	Parametre	
1	Speed Limit	
2	Bias Speed	
3	Adjusting Time 1	
4	Adjusting Time 2	
5	Adjusting Time 3	
6	Adjusting Time 4	
7	Pulses per rotation	
8	Distance per rotation	
9	Pulse output mode	0:CW/CCW 1:Pulse/Dir 2:Phase A/B
10	Unit	0:pulse 1:mm 2:inch 3:degree
11	Unit multiple	0:x1 1:x10 2:x100 3:x1000

2) Hata

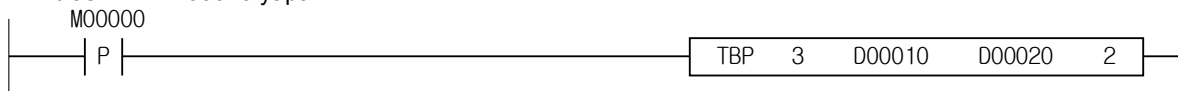
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' eksenini temel parametrelerden hız limitini 200000 yapar.



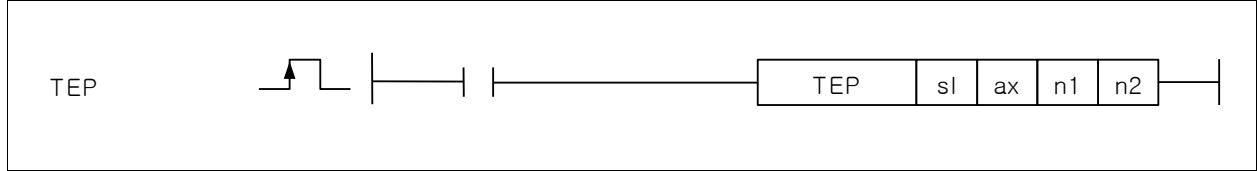
- (2) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 3.slottaki pozisyon modülünün D00010 eksenini temel parametrelerden bias hızını D00020 yapar.



XGK	XGB
○	X

TEP

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)	
TEP	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	○	-	-	-	-	4~7	○	-	-
	ax	○	-	-	○	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				
	n1	○	-	-	○	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				
	n2	○	-	-	○	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Öğretilecek Verinin Değeri (gelişmiş parametrelerde değişecek olan verinin yeni değeri)	DWORD
n2	Gelişmiş parametrelerdeki değişecek olan veri	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) TEP

- (1) Pozisyon modülünün gelişmiş parametre öğretimi yapmasını sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin n2 parametresine n1 değerini atamasını sağlar.

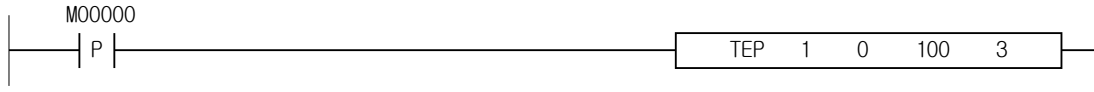
Set Değeri	Parametre	
1	Maximum of S/W	
2	Minimum of S/W	
3	Backlash Compensation	
4	Output Time of Positioning Complete	
5	S-Curve Rate	
6	Select External Instruction	0:Start 1:JOG 2:Skip
7	Pulse Output Direction	0:Forward 1:Reverse
8	Adjusting Pattern	0:Trapezoid 1:S-Curve
9	M Code Mode	0:None 1:With 2:After
10	Display Position during Uniform Operation	0:not displayed 1:displayed
11	Detect Maximum/Minimum during Uniform Operation	0:not detected 1:detected
12	External Speed/Position Control Switching Allowed	0:prohibited 1:allowed
13	External Instruction Allowed	0:prohibited 1:allowed
14	External Stop Allowed	0:prohibited 1:allowed
15	Simultaneous External Start Allowed	0:prohibited 1:allowed
16	Condition of Positioning Complete	0: Dwell Time 1: In-Position Sign 2: Dwell Time AND In-Position Sign 3: Dwell Time OR In-Position Sign

2) Hata

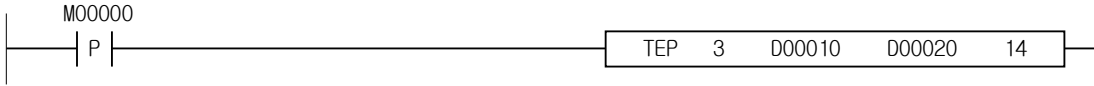
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' eksen gelişmiş parametrelerden Backlash Kompanzasyonunu 100 yapar.



- (2) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 3.slottaki pozisyon modülünün D00010 eksen gelişmiş parametrelerden Harici Stop İzinini D00020 yapar.



XGK	XGB
○	X

THP

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)	
THP	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	-	0	-	-	0	-	-	0	-	0	0					
	n1	0	-	-	0	-	-	0	-	-	0	-	0	0					
	n2	0	-	-	0	-	-	0	-	-	0	-	0	0					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Öğretilecek Verinin Değeri (orijine dönme parametrelerinde değişecek olan verinin yeni değeri)	DWORD
n2	Orijine dönme parametrelerindeki değişecek olan veri	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) THP

- (1) Pozisyon modülünün orijine dönme parametre öğretimi yapmasını sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin n2 parametresine n1 değerini atmasını sağlar.

Set Değeri	Parametre
1	Address of Origin Point
2	Return to Origin Point, High Speed
3	Return to Origin Point, Low Speed
4	Return to Origin Point, Adjusting Time
5	Return to Origin Point, Dwell Time
6	Compensation of Origin Point
7	Return to Origin Point, Restart Time
8	Returning Method to Origin Point
9	Returning Direction to Origin Point

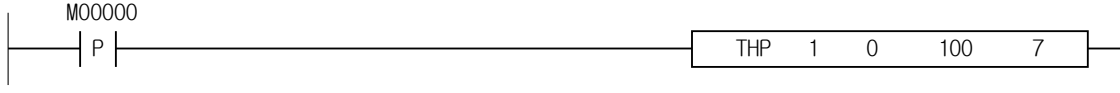
0: DOG/Origin Point(OFF) 1: DOG/Origin Point(ON)
2: Maximum & Minimum/Origin Point 3: DOG
4: Return to Origin Point at High Speed
5: Maximum & Minimum
0: Forward 1: Reverse

2) Hata

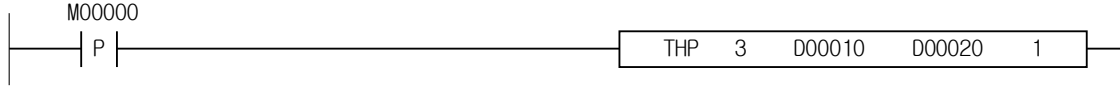
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

(1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' eksenini orijine dönme parametrelerinden Restart Time değerini 100ms yapar.



(2) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 3.slottaki pozisyon modülünün D00010 eksenini orijine dönme parametrelerinden Orijin Adresini D00020 yapar.



XGK	XGB
○	X

TMP

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)	
TMP	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	O	-	-	-	-	4~7	O	-	-
	ax	O	-	-	O	-	-	O	-	-	O	-	O	O					
	n1	O	-	-	O	-	-	O	-	-	O	-	O	O					
	n2	O	-	-	O	-	-	O	-	-	O	-	O	O					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Öğretilecek Verinin Değeri (manuel parametrelerde değişecek olan verinin yeni değeri)	DWORD
n2	Manuel parametrelerdeki değişecek olan veri	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) TMP

- (1) Pozisyon modülünün orijine dönme parametre öğretimi yapmasını sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin n2 parametresine n1 değerini atmasını sağlar.
- (3) n2 değerleri aşağıdaki gibi olabilir;

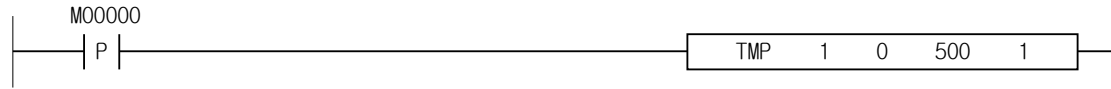
Set Değeri	Parametre
1	Jog High Speed
2	Jog Low Speed
3	Jog Adjusting Time
4	Inching Speed

2) Hata

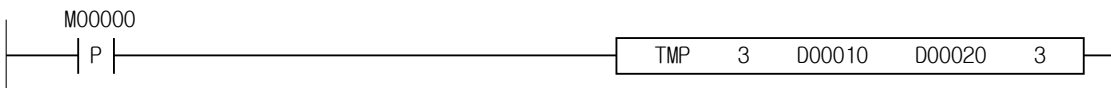
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' eksenini manuel parametrelerden Jog High Speed değerini 5000 yapar.



- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 3.slottaki pozisyon modülünün D00010 eksenini manuel parametrelerden Jog Adjusting Time değerini D00020 yapar.



XGK	XGB
○	X

TSP

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)	
TSP	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					
	n1	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Öğretilecek Verinin Değeri (giriş sinyali parametrelerinde değişecek olan verinin yeni değeri)	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) TSP

- (1) Pozisyon modülünün giriş sinyali parametre öğretimi yapmasını sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin n1 parametresini değiştirir.
- (3) n1 değerinin her biti bir giriş sinyalini gösterir. Bit değeri 0 ise, sinyal A kontak noktası olarak tanımlanacak, 1 ise, sinyal B kontak noktası olarak tanımlanacak.

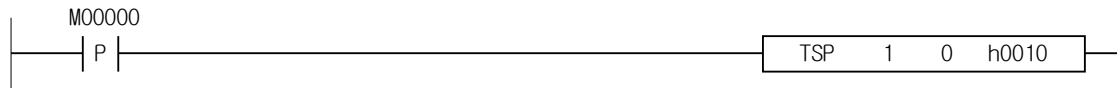
Bit	Giriş Sinyali	Bit	Giriş Sinyali
0	Maximum Signal	6	Instruction Signal
1	Minimum Signal	7	Auxiliary Instruction Signal
2	Near Origin Point Signal	8	Speed/Position Control Switching Signal
3	Origin Point Signal	9	In-Position Signal
4	Emergent Stop Signal	10	External Simultaneous Start Signal
5	Decelerated Stop Signal	11 ~ 15	Unused

2) Hata

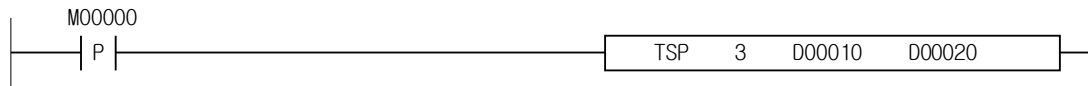
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' eksenini giriş sinyali parametrelerinden Acil Stop Sinyalini B kontak noktası yapar.



- (2) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 3.slottaki pozisyon modülünün D00010 eksenini giriş sinyali parametrelerinden D00020 parametresini değiştirir.



XGK	XGB
○	X

TCP

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)	
TCP	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					
	n1	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					
	n2	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Öğretilecek Verinin Değeri (ortak parametrelerde değişecek olan verinin yeni değeri)	DWORD
n2	Ortak parametrelerdeki değişecek olan veri	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) TCP

- (1) Pozisyon modülünün ortak parametre öğretimi yapmasını sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin n2 parametresine n1 değerini atamasını sağlar.
- (3) n2 değeri aşağıdakiler gibi olabilir;

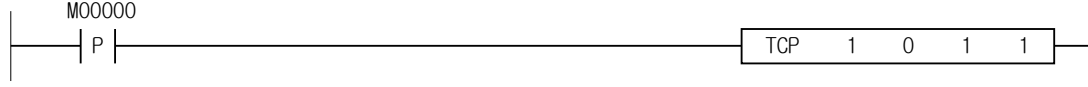
Set Değeri	Parametre	
1	Pulse Output Level	0:Low Active 1:High Active
2	Circular Interpolation Type	0:Middle point 1:Central point
3	Encoder Pulse Input Mode	0:CW/CCW(1-Phase 1-multiplier) 1:CW/CCW(1-Phase 2-multiplier) 2:Pulse/Dir(1-Phase 1-multiplier) 3:Pulse/Dir(1-Phase 2-multiplier) 4:PhaseA/B(2-Phase 1-multiplier) 5:PhaseA/B(2-Phase 2-multiplier) 6:PhaseA/B(2-Phase 4-multiplier)
4	Encoder's Auto Reloaded Value	
5	Zone Output Mode	0:Individual Output 1:Total Output
6	Zone1 Axis Setting	0:X axis 1:Y axis 2:Z axis 3:Encoder
7	Zone2 Axis Setting	
8	Zone3 Axis Setting	
9	Zone1 On Area	
10	Zone1 Off Area	
11	Zone2 On Area	
12	Zone2 Off Area	
13	Zone3 On Area	
14	Zone3 Off Area	

2) Hata

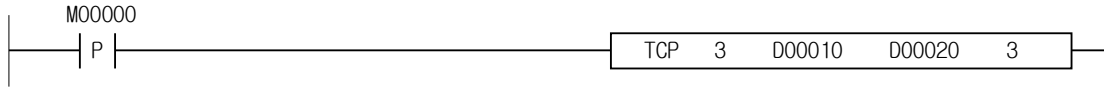
- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülden S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 1.slottaki pozisyon modülünün 'X' eksenini ortak parametrelerden Pulse Output Level parametresini High Active yapar.



- (2) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 3.slottaki pozisyon modülünün D00010 eksenini ortak parametrelerden Encoder Pulse Input Mode parametresini D00020 yapar.



XGK	XGB
○	○

WRT

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)	
WRT	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	0	0	0	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n1	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
n1	Axis to save parameter in	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) WRT

- (1) It is used to the instruction moduel to save parameter.
- (2) It is used to instruction the positioning module's specified axis 'ax' installed on sl(positioning module's slot number) to save presently run parameter of the axes n1, in Flash ROM.
- (3) In order to set the axis to save parameter in n1, the bit of the axis assigned per bit shall be set as follows;

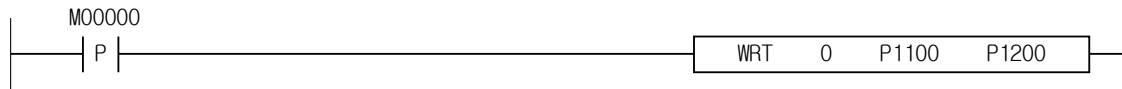
XGK	3~ 15	2	1	0
	Unused	Z axis	Y axis	X axis

XGB	n1 = 0	n1 = 1	n1 = 2
	Positioning parameter	High-speed counter parameter	PID parameter

2) Hata

- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program



SRD

XGK	XGB
○	X

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)	
SRD	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	○	-	○	○	○	4~7	○	-	-
	ax	○	-	○	-	-	-	○	-	-	○	-	○	○	○				
	D	○	-	○	-	-	-	○	-	-	-	-	○	○	○				

**[Bellek Ayarı]**

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
D	CPU'daki adresin isim ve numarası	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

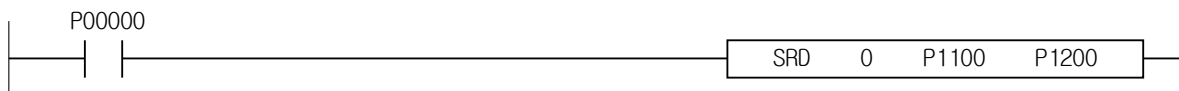
1) SRD

- (1) Pozisyon modülünün geçerli durumunu okumasını sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin geçerli durumu okumasını ve böylece D'de belirtilen CPU alanına kaydedebilmesini sağlar.
- (3) D'de belirtilen CPU alanına kaydedilecek olan değer aşağıdaki gibidir;

CPU Alanı	Boyut	Durum Tipi
D	WORD	Operation Status Information 1
D+1	WORD	Operation Status Information 2
D+2	WORD	Axis Information
D+3	WORD	External Input Signal Status
D+4	DWORD	Present Position
D+6	DWORD	Present Speed
D+8	WORD	Step Number
D+9	WORD	M Code Number
D+10	WORD	Hata Information
D+11 ~ D+20	WORD	Hata History 1 ~ 10
D21	DWORD	Encoder Value

2) Hata

- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

XGK	XGB
○	X

PWR

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)	
PWR	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					
	S	0	-	0	-	-	-	0	-	-	-	0	0	0					
	n1	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
S	Head address of Device which is saved in point operation data	WORD
n1	Noktasal çalışma step sayısı	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) PWR

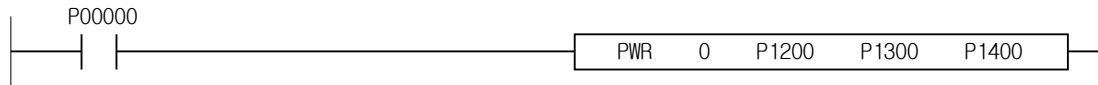
- (1) It is used to instruction the positioning module's specified axis 'ax' installed on sl(positioning module's slot number) to move the value of point operation step to be used to the axis 'ax' of the positioning module as many as n1 from CPU area specified in S.
- (2) n1'de belirtilen noktasal çalışma step sayısı 1 ~ 20 arasındaki değerler olabilir.
- (3) S'de belirtilen CPU alanından okunacak değer aşağıdaki gibidir;

CPU Alanı	Boyut	Noktasal Çalışma Step
S	WORD	Noktasal Çalışma Step 1
~	~	~
S+19	WORD	Noktasal Çalışma Step 20

2) Hata

- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

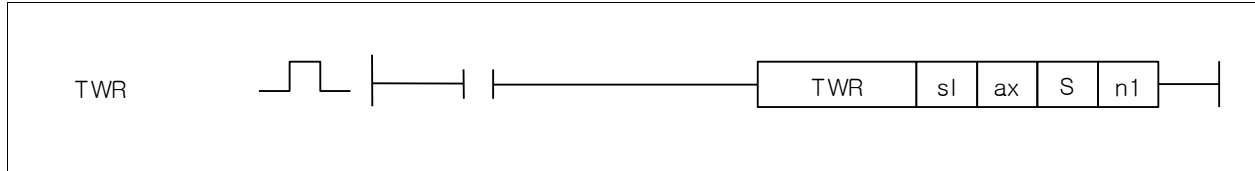
3) Örnek Program



XGK	XGB
○	X

TWR

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)	
TWR	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					
	S	0	-	0	-	-	-	0	-	-	-	0	0	0					
	n1	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0					



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen	WORD
S	Head address of Device which is saved data of plural teaching	DWORD
n1	Number to plural teaching	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) TWR

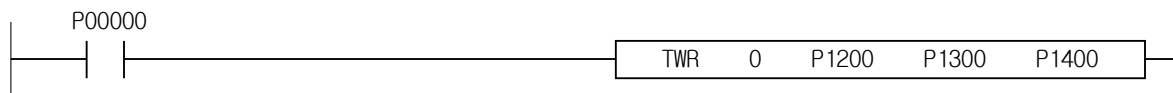
- (1) It is used to instruction the positioning module the teaching data value to be used for plural teaching.
- (2) It is used to instruction the positioning module's specified axis 'ax' installed on sl(positioning module's slot number) to move the teaching data value to be used for plural teaching, to the axis 'ax' of the positioning module as many as n1 from CPU area specified in S.
- (3) n1'de belirtilen noktasal çalışma step sayısı 1 ~ 16 arasındaki değerler olabilir.
- (4) S'de belirtilen CPU alanından okunacak değer aşağıdaki gibidir;

CPU Alanı	Boyut	Öğretilecek Veri
S	DWORD	Teaching Data 1
~		~
S+19	DWORD	Teaching Data 16

2) Hata

- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.
- (2) Eğer tanımlanan slotta özel modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

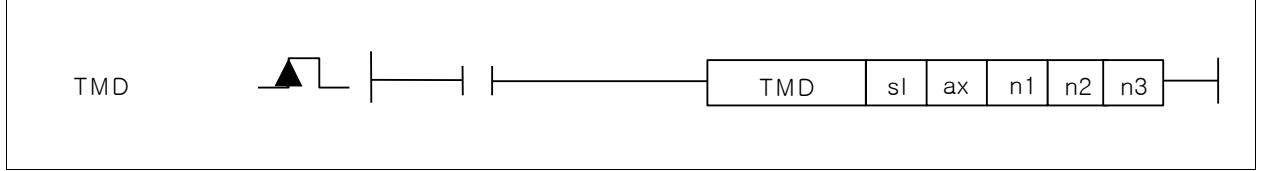
3) Örnek Program



XGK	XGB
○	X

TMD

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)	
TMD	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0	-	-	-	-	4~7	0	-	-
	ax	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n1	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n2	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				
	n3	0	-	0	-	-	-	0	-	-	0	-	0	0	0				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Pozisyon modülünün takıldığı slot numarası	WORD
ax	Eksen (0: X-ekseni, 1: Y-ekseni, 2: Z-ekseni)	WORD
n1	Dönüştürülecek çalışma veri değeri	DINT
n2	Dönüştürülecek çalışma veri çeşidi (1~11)	WORD
n3	Dönüştürülecek çalışma veri step numarası	WORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	Eğer 'ax' değeri izin verilen aralığı geçerse	F110

1) TMD

- (1) Pozisyon modülünün çalışma veri değerini değiştirmesini sağlar.
- (2) sl slotundaki pozisyon modülünün 'ax' ekseninin, n3 stepindeki n2 çalışma verisinin değerini n1 yapmasını sağlar.
- (3) n2'nin değeri aşağıdaki tabloya göre seçilmelidir.

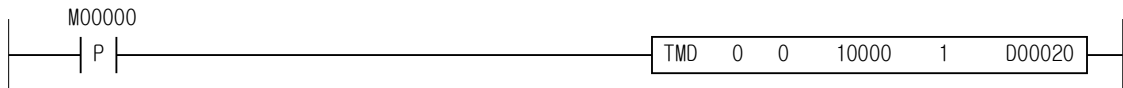
Set Değeri	Veri	Veri Uzunluğu	Veri Tipi
1	Hedef Pozisyon	-2147483648 ~ 2147483647	DINT
2	Dairesel Interpolasyon Yardımcı Pozisyonu	-2147483648 ~ 2147483647	DINT
3	Çalışma Hızı	0 ~ Maksimum hız	DWORD
4	Bekeme Zamanı	0 ~ 50000	WORD
5	M Kod Numarası	0 ~ 65535	WORD
6	Kontrol Yöntemi	0: Pozisyon kontrolü, 1: Hız kontrolü	WORD
7	Çalışma Yöntemi	0: Single, 1: Repeat	WORD
8	Çalışma Şekli	0: End, 1: Repeat, 2: Continue	WORD
9	Koordinatlar	0: Mutlak koordinat 1: Artırımsal koordinat	WORD
10	Ayar Numarası	1 ~ 4	WORD
11	Dairesel Interpolasyon Yöntemi	0: CW, 1: CCW	WORD

2) Hata

- (1) Eğer tanımlanan 'ax' ekseninde bir değer 2'den büyükse, Hata Bayrağı (F110) Set olur.

3) Örnek Program

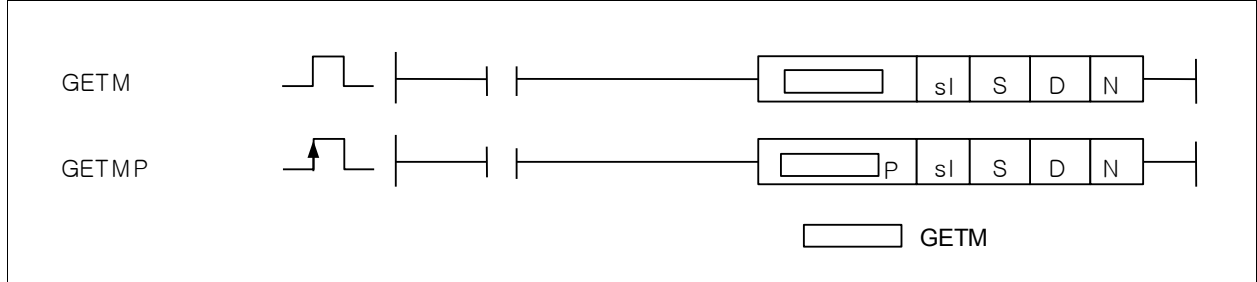
Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, 0. slottaki pozisyon modülünün X ekseninin, D00020 stepindeki hedef pozisyon değerini 10000 yapmasını sağlar.



XGK	XGB
○	X

GETM, GETMP

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)	
GETM(P)	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	O	-	-	-	-	4~7	O	-	-
	S	-	-	-	-	-	-	-	-	-	O	-	-	-	-				
	D	O	-	O	-	-	-	-	-	-	-	O	O	O	O				
	N	O	-	O	-	-	-	-	-	-	O	-	-	-	-				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Motion modülünün takıldığı slot numarası	WORD
S	Motion modülünün sabit hafıza alanının başlangıç adresi	WORD
D	Cpu'daki adresin isim ve numarası	DWORD
N	Okunacak veri sayısı	DWORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	1. Belirtilen slotta hiçbir modül yoksa. 2. Belirtilen slottaki modülün S adresi uygun değilse.	F110

1) GETM, GETMP

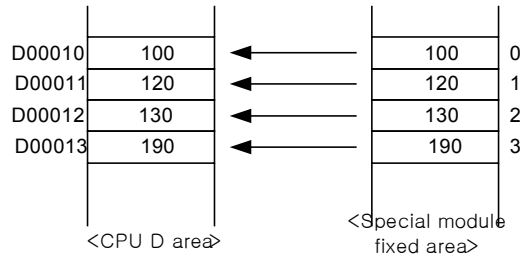
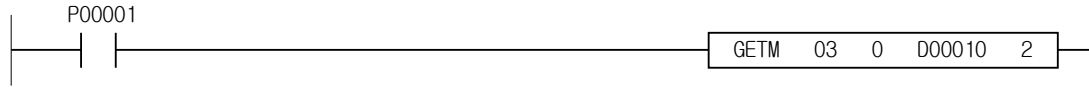
- (1) Motion modül verilerini okumayı sağlar.
- (2) Motion modülünün S'de belirtilen adresinden N adet double word verisini okuyup D'de belirtilen CPU adresine kopyalar.

2) Hata

- (1) Eğer S'den D'ye kopyalanacak hafıza bölgesinde taşma olursa hata oluşabilir. Bu hata engellenmiştir, XG5000'e girilemez.
- (2) Eğer tanımlanan slotta motion modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

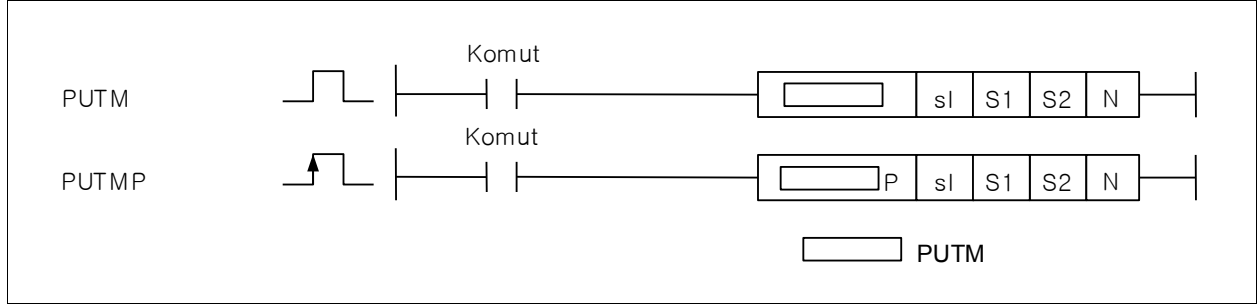
- (1) 3. slota bağlı olan motion modülünün 0 - 3 adreslerindeki 2 double-word veriyi okuyup D00010 ~ D00013 adreslerine yazar.



XGK	XGB
○	X

PUTM, PUTMP

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)	
PUTM(P)	sl	-	-	-	-	-	-	-	-	-	O	-	-	-	-	4~7	O	-	-
	S1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	O	-	-	-	-				
	S2	O	-	O	-	-	-	-	-	-	-	O	O	O	O				
	N	O	-	O	-	-	-	-	-	-	O	-	-	-	-				



[Bellek Ayarı]

Operand	Tanım	Veri Tipi
sl	Motion modülünün takıldığı slot numarası	WORD
S1	Motion modülünün sabit hafıza alanının başlangıç adresi	WORD
S2	Motion modüle kopyalanacak verinin adresi	DWORD
N	Yazılacak veri sayısı	DWORD

[Bayrak Seti]

Bayrak	Tanım	Adres No.
Hata	1. Belirtilen slotta hiçbir modül yoksa. 2. Belirtilen slottaki modülün S adresi uygun değilse.	F110

1) PUTM, PUTMP

- (1) Bu komut motion modüle veri yazmak için kullanılır.
- (2) S2 adresinden N word veriyi sl slotundaki motion modülün S1 adresine kopyalar.

2) Hata

- (1) S1'den itibaren N word veri izin verilen alandan taşarsa hata oluşabilir. Bu hata engellenmiştir, XG5000'e girilemez.
- (2) Eğer tanımlanan slotta motion modül yoksa yada takılan modülde S'de tanımlanan adres yoksa Hata Bayrağı (F110) Set olur. Çünkü bu adreslemeler kullanılan modülün tipine göre farklılıklar gösterebilir.

3) Örnek Program

- (1) Eğer M00000 giriş sinyali On olursa, D1000 ~ D1039 arasındaki 40-word veriyi 7.slottaki motion modülünün 10 ~ 49 adreslerine yazar.

