

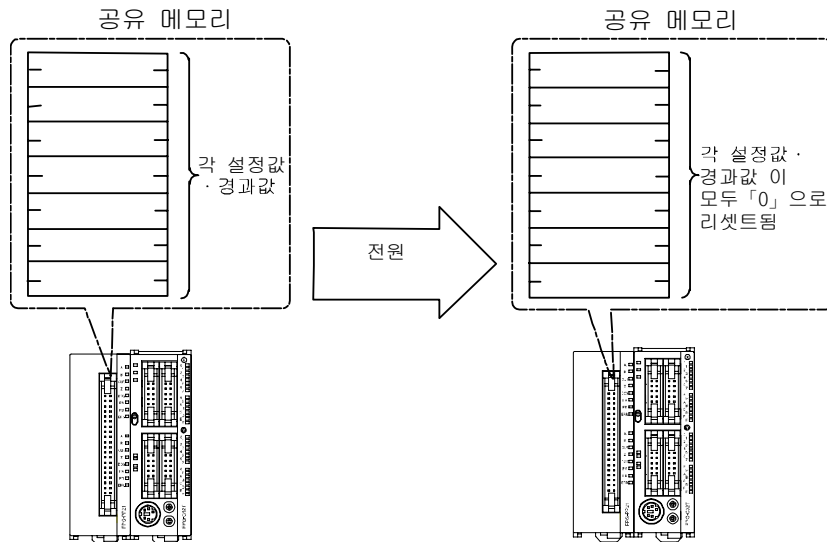
14장

FPΣ 위치 결정 유닛 동작과 프로그램 주의

14.1 유닛의 기본동작에 관한 주의

14.1.1 전원 공급을 중단하면 공유 메모리 값이 클리어됨

위치 결정 유닛 상의 공유 메모리 데이터는 정전시 백업되지 않습니다. 따라서 전원을 다시 켤 때는 초기 동작 데이터를 공유 메모리에 입력한 후 각 기동 접점을 ON 시킵니다.



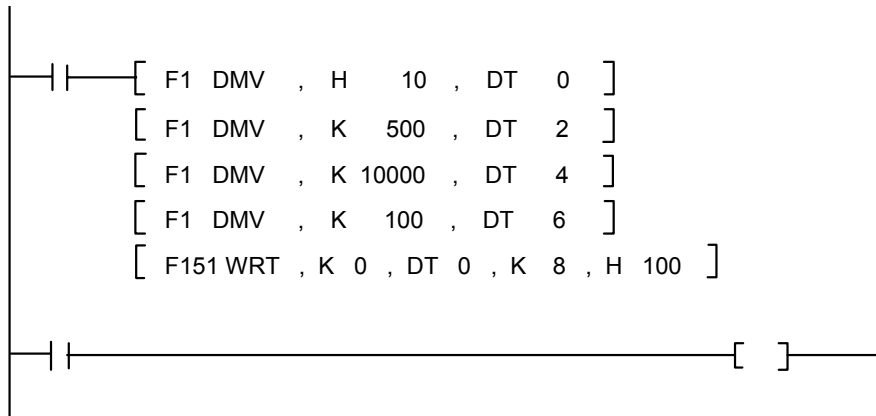
전원 공급을 중단하면 공유 메모리의 각 설정값은 0이 됩니다. 제어 코드도 모두 초기값으로 돌아갑니다.

주의:

데이터를 입력하지 않고 기동 접점을 ON하면 설정값 오류가 발생하거나 예정에 없는 동작이 발생할 수 있습니다.

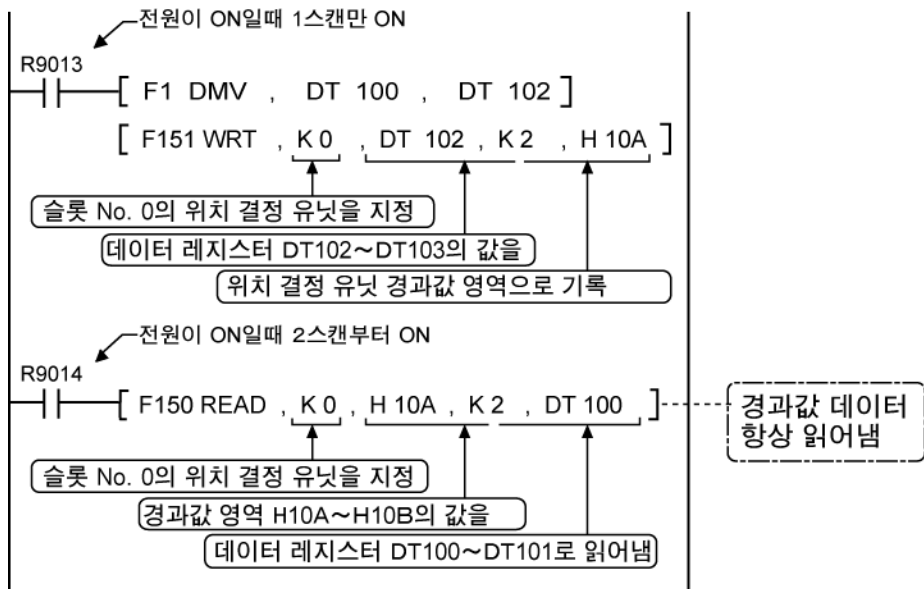
주의:

전원이 ON일 때 원점 복귀 동작을 시킬 경우, 원점 복귀 기동 접점을 ON하기 전 반드시 제어 코드를 입력하시기 바랍니다. 제어 코드를 입력하지 않으면 원점 복귀 방향 오류, 입력 논리 오류 등이 일어나 예상 밖의 동작을 수행하는 경우가 있습니다.



참고:

전원 OFF 전의 경과값 데이터를 전원 ON 시에 읽어내려면 아래와 같이 프로그램을 작성하십시오.



<예>

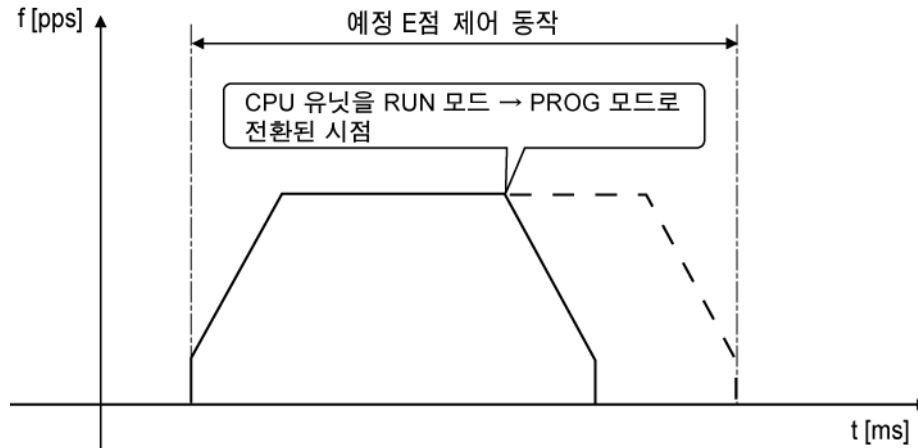
전원 OFF 전에 DT100~DT101의 경과값을 읽어, 전원 ON 시에 DT100~DT101의 내용을 DT102~DT103을 통해 유닛 경과값 영역에 기록합니다.

14.1.2 CPU 유닛이 RUN→PROG. 모드가 될 때의 동작

E점 제어, P점 제어, JOG 운전, JOG 위치 결정 운전, 원점 복귀의 각 동작 중에 CPU 모드가 PROG.로 전환되면, 위치 결정 유닛은 안전성을 고려해 진행중인 동작을 중단하고 감속 동작에 들어갑니다. 또한 펄스 입력 운전 시에는 펄스 출력을 정지합니다.

예

E점 제어 동작 중에 CPU 유닛이 RUN모드→PROG. 모드가 될 때



주의:

CPU 유닛 모드가 RUN→PROG.로 전환된 시점에서 감속 정지 동작을 개시합니다. 이 때 감속 가속도는 RUN→PROG.로 전환될 때에 공유 메모리에 등록되어 있는 데이터에서 정한 가속도로 감속을 수행합니다.

통상 사용 상태에서 위치 결정 동작이 실행되고 있는 동안은 CPU 유닛 모드를 RUN→PROG.로 전환하지 마십시오.

참고:

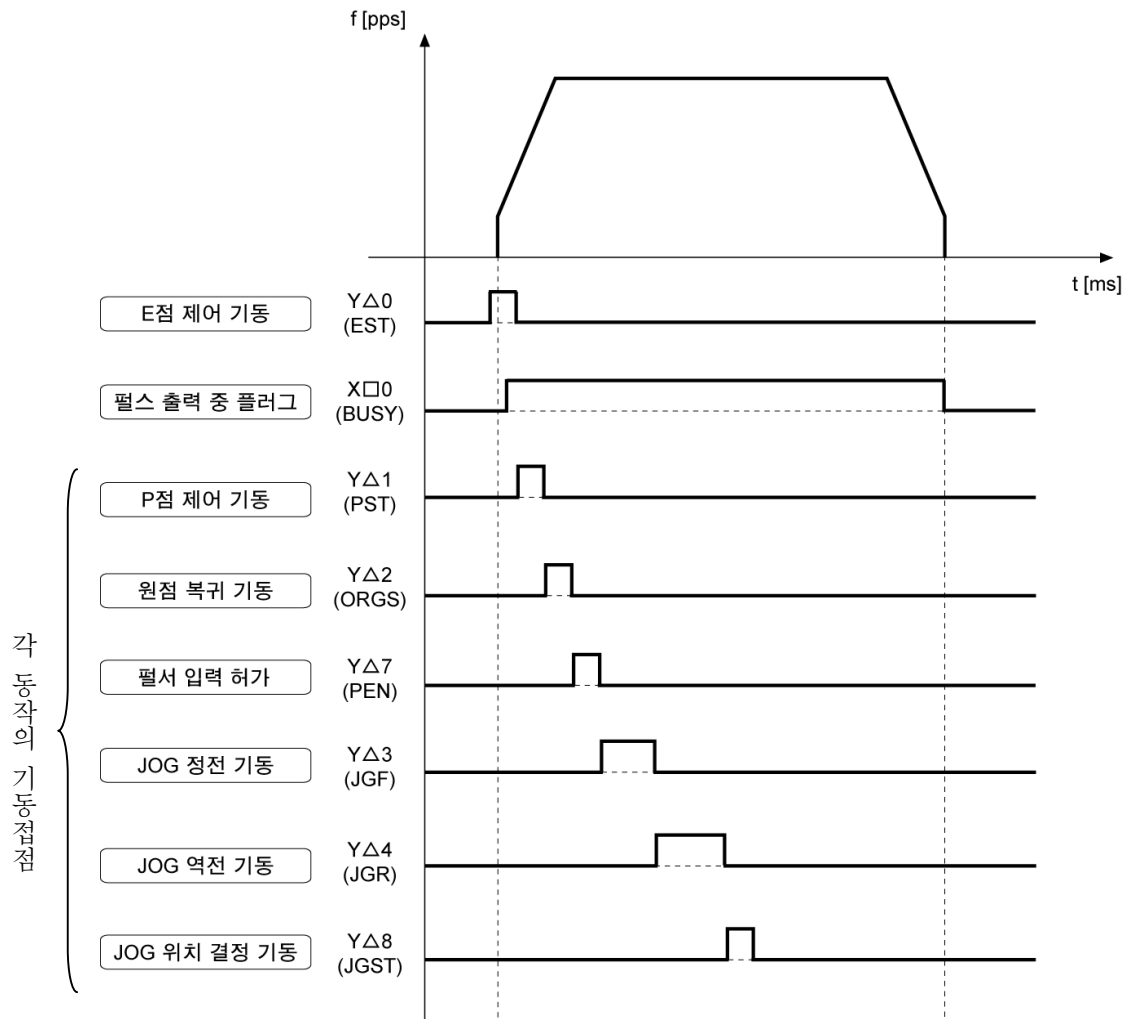
참조→12장 감속 정지, 강제 정지

14.1.3 일단 동작이 기동되면 다른 동작으로 움직이지 않음

위치 결정 유닛의 6개 기본 동작(E점 제어, P점 제어, 원점 복귀, JOG 운전, JOG 위치 결정 운전, 펄스 입력 운전) 중 어느 하나의 기동 접점이 ON이 되어 동작을 개시하면, 다른 동작의 접점이 ON이 되어도 다른 동작으로 바뀌지 않습니다.

예

E점 제어 기동 접점을 ON으로 하고 E점 제어를 개시하면, 점 제어 동작 중에 P점 제어, 원점 복귀, JOG 운전, JOG 위치 결정 운전, 펄스 입력 운전 기동용 접점을 ON 해도 동작은 전환되지 않습니다.



참고:

감속 정지·강제 정지 접점 중 하나가 ON이 되면 상기 6개 기본 동작이 행해지고 있더라도 즉시 정지 동작으로 들어갑니다.

14.2 응용 사용법에 관한 주의

14.2.1 가감속 제로 운전을 할 경우의 설정

속도 명령을 갑자기 목표 속도까지 끌어 올리는 가감속 제로 운동(자기동 운전)을 할 경우엔 기동 속도 및 가감속 시간을 0(제로)으로 설정합니다. 가감속 시간 0(제로)으로 목표 속도 펄스를 출력합니다.

기동 속도=목표 속도로 설정하면 위치 결정 유닛 설정값이 오류가 발생하여 기동되지 않습니다.

