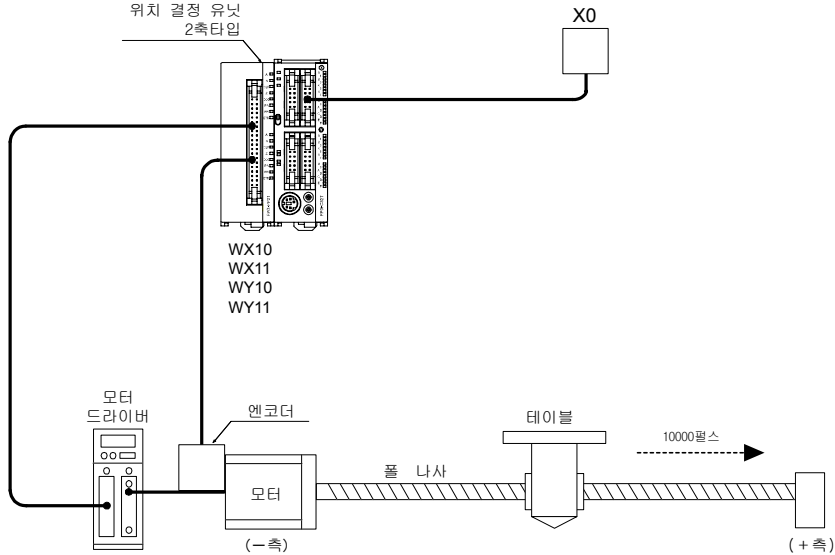


피드백 카운터

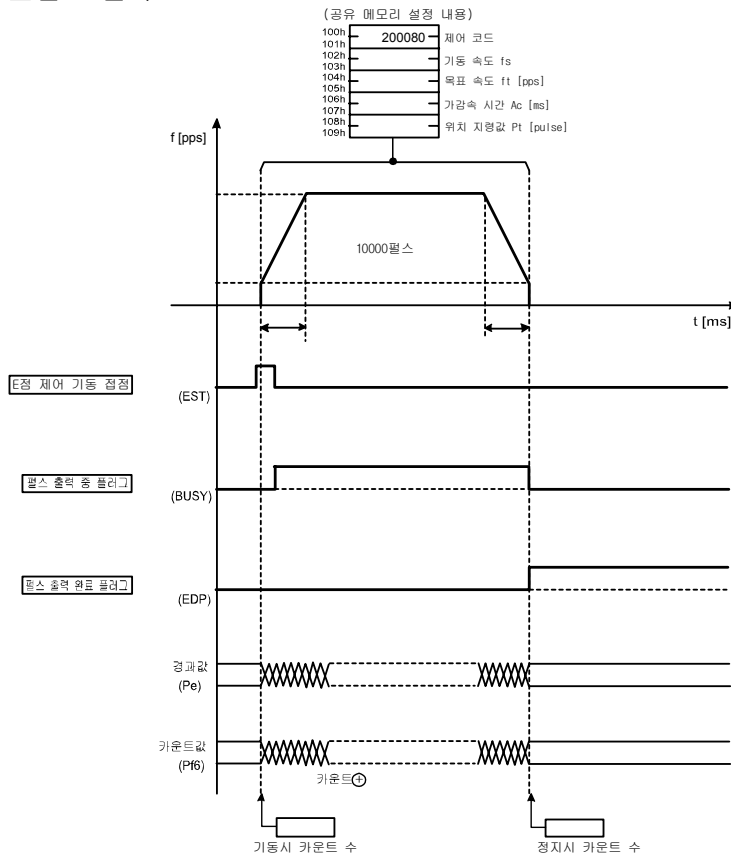
13.1 샘플 프로그램

13.1.1 피드백 카운트와 경과값 비교에 의한 탈조 검출

이동량 설정 방식을 인크리먼트하며, 경과값이 증가하는 모터의 회전 방향을 플러스 방향으로 하고 있습니다.



■ 펄스 출력도

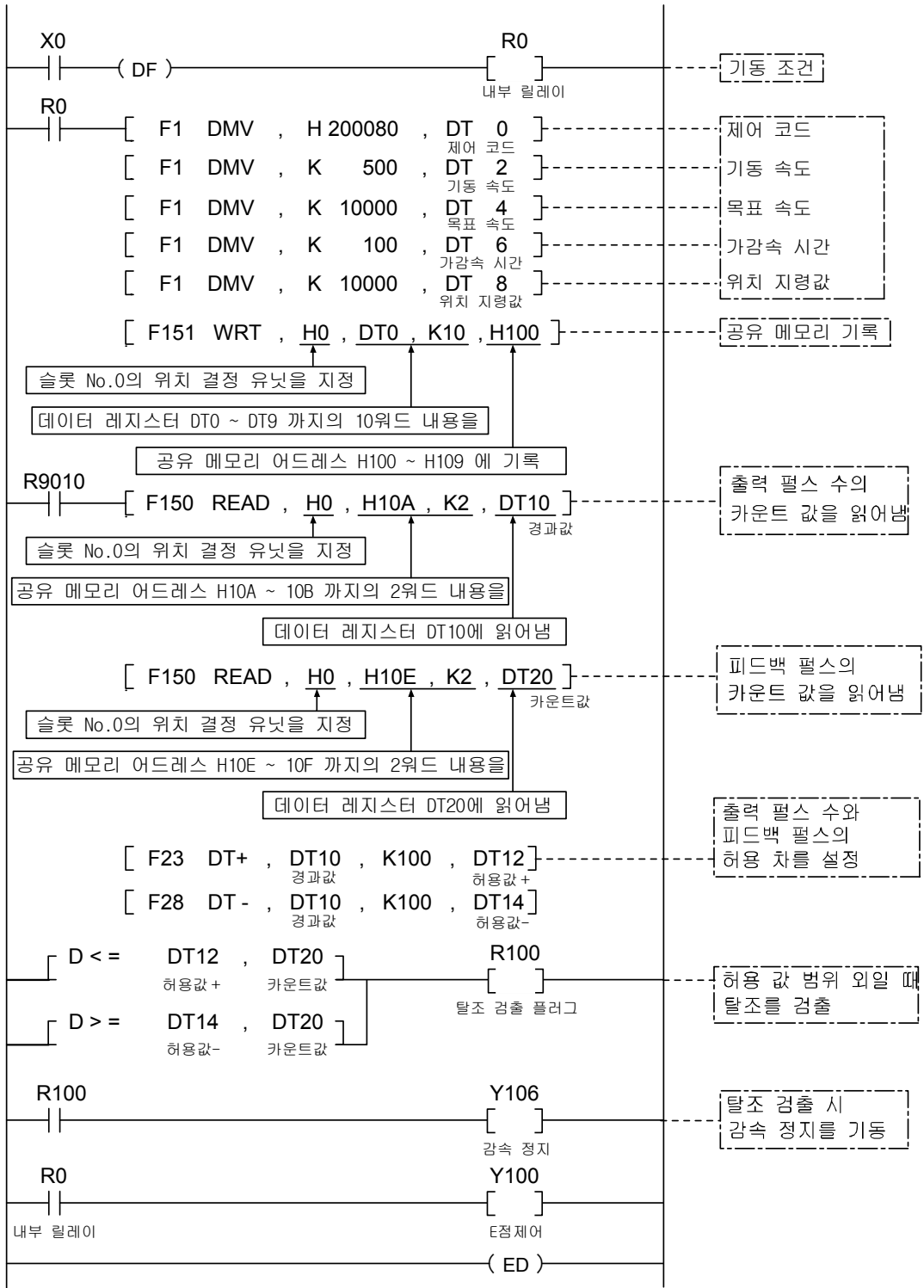


■ 각 점점의 동작

- 펄스 출력 중 플러그(X100)는 E점 제어 기동시에 ON이 되며, 펄스 출력이 완료하면 OFF가 됩니다.
- 펄스 출력 완료 플러그(X101)는 펄스 출력이 완료되면 ON이 되고, 다음으로 E점 제어, P점 제어, JOG 운전, JOG 위치 결정 운전, 원점 복귀, 펄서 입력 운전 중 어느 한 동작이 기동될 때까지 보유됩니다.
- 경과값은 위치 결정 유닛 내부의 카운터에 절대값으로 저장됩니다.

■ 프로그램 예

E점 제어시에 출력 펄스 수와 피드백 펄스 수를 비교하여, 그 수치가 허용값 범위 외가 될 때에는 감속 정지를 시행하는 프로그램 예입니다.



피드백 카운터의 펄스 카운트 수는, 공유 메모리 1축: H10F, H10E, 2축: H11F, H11E, 를 읽어 주십시오.

피드백 카운터는 각 축 별로 독립되어 있습니다.

인코더 등의 2상 입력을 카운트할 경우는, 오(誤) 카운트를 방지하기 위하여 제어 코드로 펄스 입력 카운트의 체배를 4체배(×4)는 2체배(×2)로 설정하십시오.

또한 카운터의 수치는 원점 복귀 완료 시, 오류 클리어 시(Y△F를 ON)에 0으로 클리어되므로 주의하시기 바랍니다.

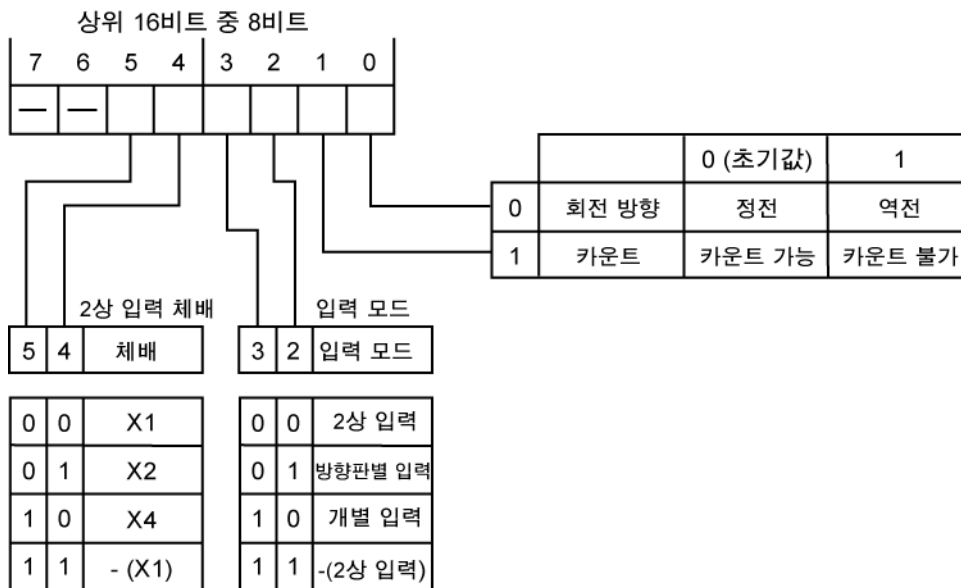
13.2 피드백 카운터 기능

- 피드백 카운터는 2상입력, 방향 판별 입력, 개별 입력을 선택할 수 있습니다.
- 피드백 카운터를 사용할 경우, 펄스 입력 신호는 동일한 단자를 이용하기 때문에 펄스 입력 운전과 병행할 수 없습니다.
- 피드백 카운터는 각축 별로 독립되어 있습니다.
또한 본 카운터는 원점 복귀 완료 시, 오류 클리어 시(Y△F를 ON)에 0으로 클리어되므로 주의하시기 바랍니다. 특히 피드백 카운터를 범용 고속카운터로 사용할 경우는 주의가 필요합니다.
- 인코더 등의 2상 입력을 카운트할 경우는, 오(誤) 카운트를 방지하기 위하여 제어 코드로 펄스 입력 카운트의 체배를 4체배(×4) 또는 2체배(×2)로 설정하십시오.

■카운트 값이 저장되는 공유 메모리 주소

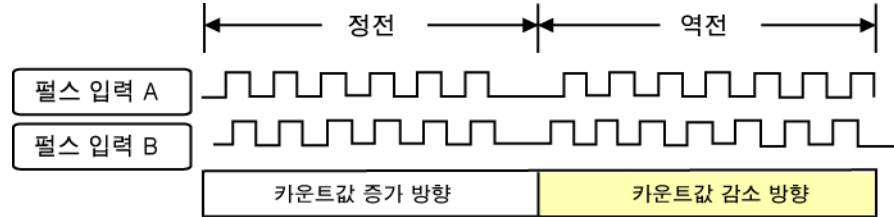
	공유 메모리 주소	계수
1축	H10F, 10E	부호부 32비트 -2,147,483,648~ +2,147,483,647
2축	H11F, 11E	

■피드백 카운터 기능에 관련된 제어 코드표

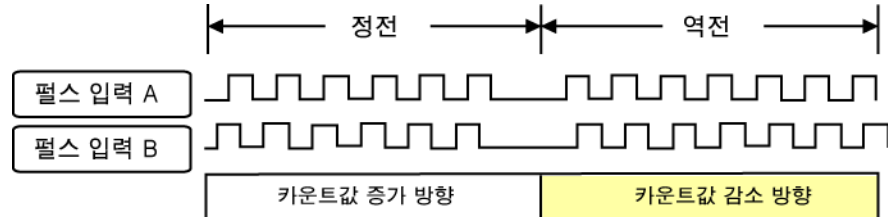


13.3 피드백 카운터의 입력 방식

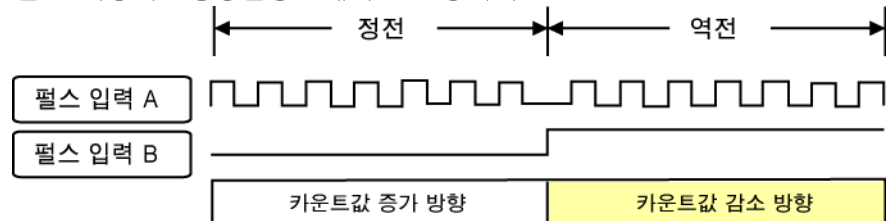
2상 입력방식 <통상설정> 제어코드 상위측 H0



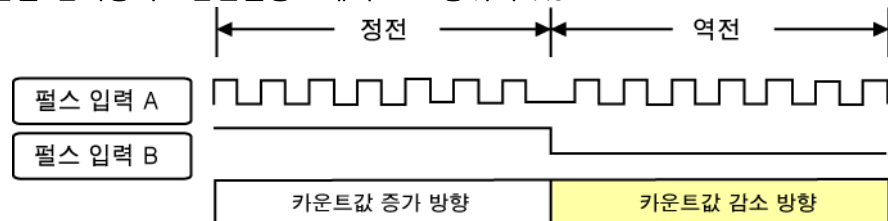
2상 입력방식 <반전설정> 제어코드 상위측 H1



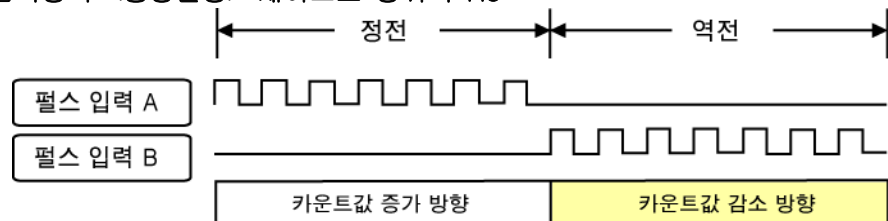
방향 판별 입력방식 <통상설정> 제어코드 상위측 H4



방향 판별 입력방식 <반전설정> 제어코드 상위측 H5



개별 입력방식 <통상설정> 제어코드 상위측 H8

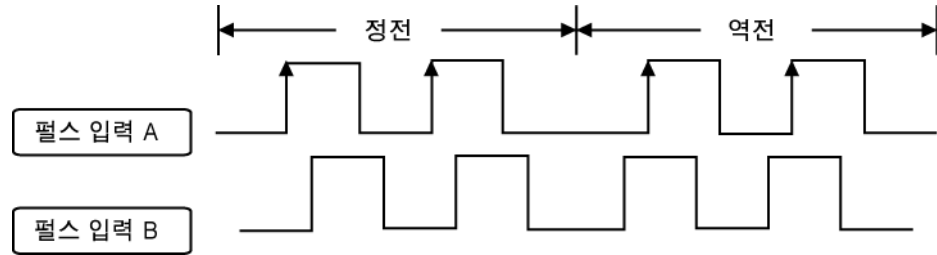


개별 입력방식 <반전설정> 제어코드 상위측 H9

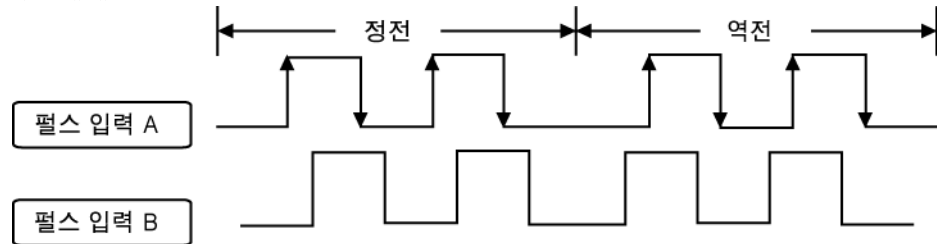


13.4 피드백 카운터의 체배 기능

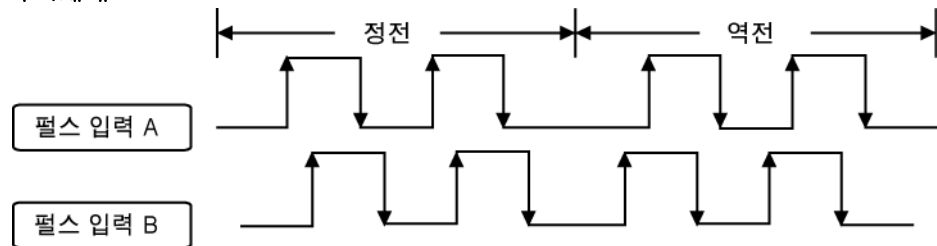
2상 입력 1체배



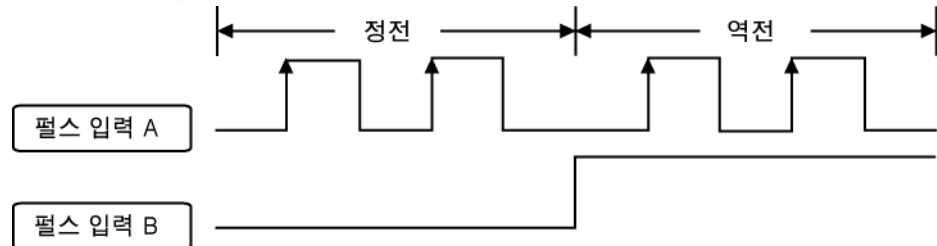
2상 입력 2체배



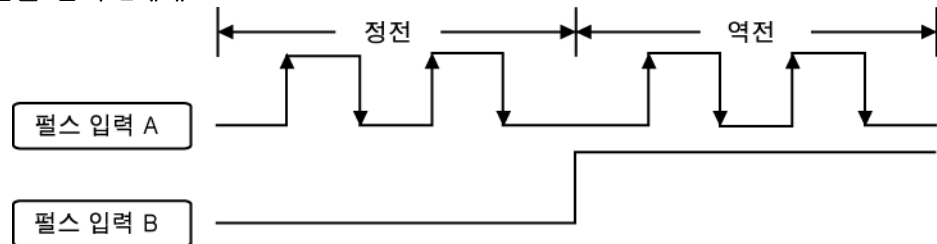
2상 입력 4체배



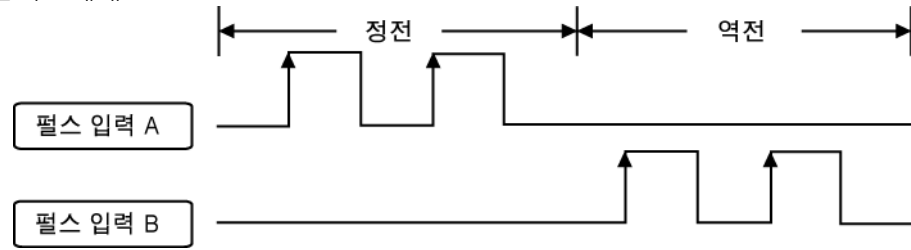
방향 판별 입력 1체배



방향 판별 입력 2체배



개별 입력 1체배



개별 입력 2체배

