

## 程式使用範例：可 COPY 使用

例: 1 永久迴圈 持續往反移動

```
{  
$MAIN: MA 10000  
      MA 0  
      DN  
      JP $MAIN  
}
```

例 2: 往反 100 次

```
{  
  N0=100  
$MAIN: N0-=1  
      MA 10000  
      MA 0  
      DN  
      JZ N0,$STOP  
      JP $MAIN  
$STOP: DN  
}
```

例: 3 使用 VR 做速比例位置控制

```
{  
$MAIN: N0=AIN  
      MA N0  
      JP $MAIN  
}
```

例: 4 使用 IN1,IN2 做位置控制.到位即送 OUT1 停 1 秒.

第一段為 50RPM 移動第二段為 100RPM 移動 ON 時才做動

```
{  
$MAIN: JI I1,$GO1  
      JI I2,$GO2  
      JP $MAIN  
$GO1: PN10=50  
      MA 10000  
      DN  
      SET P1  
      WT 100  
      CLR P1  
      JP $MAIN  
$GO2: PN10=100  
      MA 10000  
      DN  
      SET P1  
      WT 100  
      CLR P1  
      JP $MAIN  
}
```

例: 5 手搖輪輸入 可由 IO 三段倍率選擇 (MD=5)

```
{
    N0=PN2
    N0&=65295
    N0I=48
    PN2=N0
    PN5=257
    PI1
    PN12=1
    CLR P0
    CLR P1
    SET P2
$loop:    JI I0,$sc100
          JI I1,$sc10
          JI I2,$sc1
          JI I3,$quit
          JP $loop
$sc100:   PN12=50
          SET P0
          CLR P1
          CLR P2
$wi0:    JI I0,$wi0
          JP $loop
$sc10:   PN12=10
          CLR P0
          SET P1
          CLR P2
$wi1:    JI I1,$wi1
          JP $loop
$sc1:    PN12=1
          CLR P0
          CLR P1
          SET P2
$wi2:    JI I2,$wi2
          JP $loop
$quit:   PI0
          CLR P0
          CLR P1
          CLR P2
          RET
}
```

## 例: 6 SET EV0 (設定立即中斷 ITRG,變數 N5)讓馬達立即停止

SET EV0,ITRG ;(設定用過電流 PN27,PN28 超過時,程式跳到 EV0 旗標)

ON EV0,\$EV0;(設定緊急觸發 ITRG 時,程式跳到\$EV0)

SET EV1,NZ,N5;( 設定用 N5 變數為緊急觸發事件,當 N5 不為 0 時,程式跳到 EV1 旗標)

ON EV1,\$EV1;(設定緊急觸發 N5 觸發,程式跳到\$EV0)

\$MAIN: JI I1,\$RUN

JI I3,\$JF

JI I4,\$JR

JP \$MAIN

\$RUN: MA R0

N0=0

N1=0

JP \$MAIN

\$JF: JGF

\$JF0: JNI I3,\$JGP

JI I3,\$JF0

JP \$JF0

\$JR: JGR

\$JR0: JNI I4,\$JGP

JI I4,\$JR0

JP \$JR0

\$JGP: STOP

JP \$MAIN

\$EV0: STOP

N6=1

OUT "Itrg"

\$ALA1: JZ N6,\$AL1

JNZ N6,\$ALA1

JP \$ALA1

\$AL1: N6=1

ON EV0,\$EV0

RETI

\$EV1: STOP

N6=1

N0=999

OUT "N5=1"

\$ALA2: JZ N5,\$AL2

JNZ N5,\$ALA2

JP \$ALA2

\$AL2: N0=0

ON EV1,\$EV1;(緊急觸發後,ON EV1 要在 ON 1 次,否則只能啓動一次)

RETI;(緊急觸發到這屬於內部迴圈,所以要用 RETI 跳回原來的程式,否則系統就會自動結束)

**例: 7 第一段 X 軸到位.Y 在移動第二段兩軸同時回原座標同時到達  
馬達需有編碼器,**

先設定兩軸連線,

第一軸連 RS232 的

TID=0

PN50=H0003

第二軸 485 與第一軸連

TID=1

{

PR2=2000;(同動時兩軸加速度)

PR3=5000;(同動時兩軸工作速度)

MA 10000

DN

T1MA 20000

T1DN

2MA 500 2000

END

}

**例: 8 第一段 X 軸到位.Y 在移動兩軸動作圓弧跑 360 度  
馬達需有編碼器,**

{

PR2=4000;(同動時兩軸加速度)

PR3=8000;(同動時兩軸工作速度)

MA 10000

T1MA 20000

DN

T1DN

AA 20000, 20000, 360

END

}