

FX2N-10PG 內容

1. 前言	1-1	7.BFM(緩衝記憶區)	7-1
2. 外部尺寸及各部名稱	2-1	7.1. BFM 一覽表	7-1
2.1. 外部尺寸	2-1	7.2. BFM 的詳細內容	7.4
2.2. LED 的意義	2-2	8 定位運轉模態	8.1
2.3. 接頭	2-3	8.1 定位運轉模態的共通事項 ...	8.1
3. 安裝	3.1	8.2 手動 Jog 操作	8-7
3.1. 固定在鋁軌上	3-1	8.3 機械原點復歸	8-9
3.2. 直接所在鐵板上	3-1	8.4 第一段速定位模態	8-12
4. 系統構成	4.1	8.5 中段插入一段速定位模態	8-14
4.1. 與 PLC 連接	4-1	8.6 兩段速定位模態	8.16
5. 規格	5.1	8.7 中段插入兩段速定位模態	8-18
5.1. 電氣規格	5-1	8.8 中段插入停止模態	8-20
5.2. 功能規格	5-1	8.9 表單位模態	8-22
5.3. 輸入端的規格	5-2	8.10 多段變速操作模態	8.27
5.4. 輸出端的規格	5-2	8.11 手動脈波產生器輸入模態	8-29
6. 配線	6.1	9. 程式範例	9.1
6.1. 輸入及輸出回路	6-1	9.1 FROM/TO 指令的概要	9-1
6.2. 輸入端的配線	6-4	9.2 定長定位操作	9-2
6.3. 輸出端的配線	6-7	9.3 多段速度操作模態(表單定位)	9.9
6.4. 步進馬達的配線例	6-9	10. 偵錯	10.1
6.5. 三菱伺服 MR.C 配線例	6-10	10.1 各 LED 所代表的意義	10-1
6.6. 三菱伺服 MR.J 配線例	6-11	10.2 錯誤編號一覽表	10-3
6.7. 三菱伺服 MR.J2 配線例	6-12	10.3 PLC 的偵測	10-4
6.8. 三菱伺服 MR.H 的配線例	6-13		

1 前言

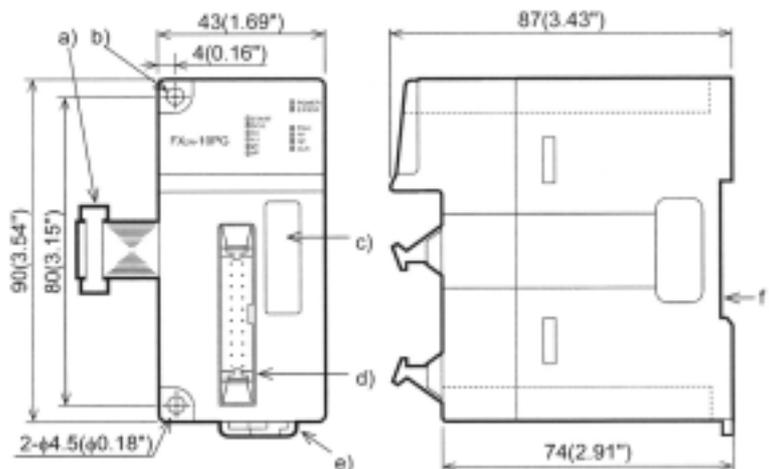
1.1 產品概述

單軸 NC 模組 FX2N-10PG 在火狐狸 PLC 家族中是屬於一個特殊模組，它最快可送出 1MHz 的脈波來驅動伺服或步進馬達作定位控制，1 台 10PG 可控制 1 軸。

- 1) 1 台 10PG 只可控制 1 軸的伺服或步進馬達作定位控制。
- 2) 本模組必須與 FX2N 主機搭配使用，主機於程式中使用 FROM/TO 指令與本模組作溝通，當主機每擴充 1 台 10PG 時，總 I/O 點數扣除 8 點(由輸入或輸出點扣除均可)。1 台主機最多可擴充 8 台 10PG，可作 8 個獨立軸控制。
- 3) 本模組最快可送出 1MHz 的快速脈波，輸出信號為差動信號(Differential line driver)。

2.1 外部尺寸

單位：mm(英吋)

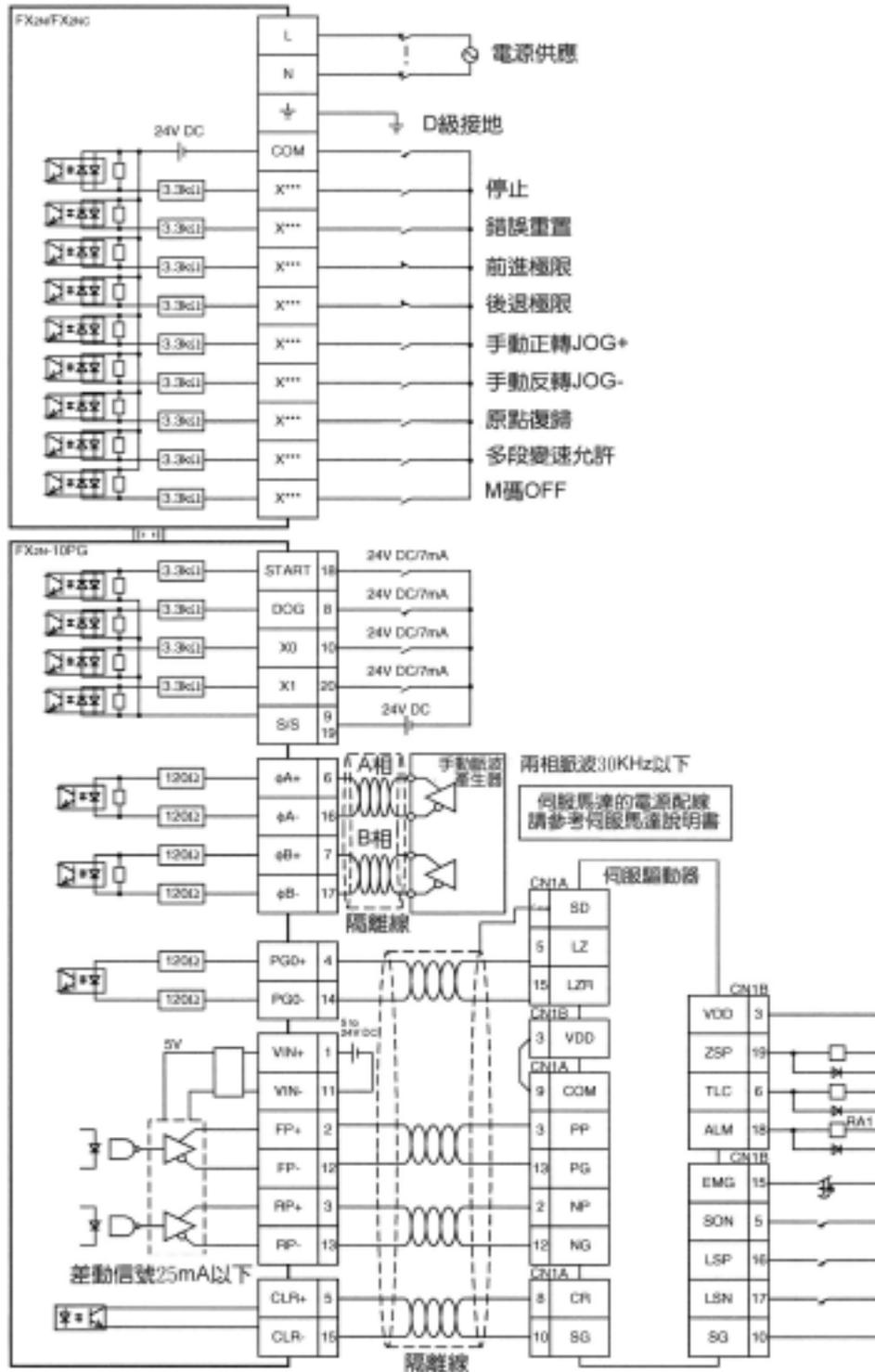


顏色: 乳白色 0.08GY/7.64/0.81 重量: 約 0.2 公斤

附屬品: 特殊模組編號標籤一式

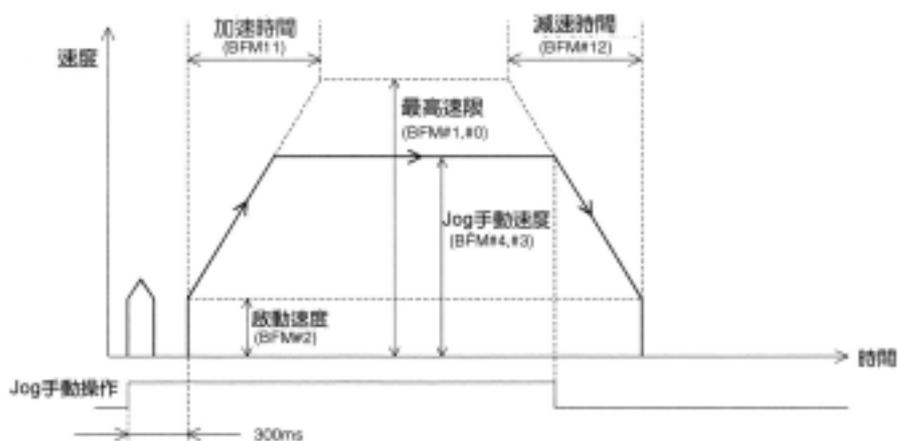
- 擴充用連接線
- 直接安裝螺絲孔(2- 4.5/0.18")
- 擴充用腳座
- 輸入及輸出用接頭腳座
- 鋁軌掛鉤
- 鋁軌鉤槽(DIN46277、鋁軌寬度:35mm(1.38"))

6.7 三菱伺服馬達 MR-J2(-Jr,-Super)的配線例



8.2 手動 Jog 操作

8.2.1 Jog 操作的概要



- 按下 Jog + 按鈕(手動正轉)時，正轉脈波輸出。
- 按下 Jog - 按鈕(手動反轉)時，反轉脈波輸出。
- 當正/反轉 Jog(BFM#26 b4,b5)的 ON 時間小於 300ms 時，10PG 只作 1 個脈波(1 個單位)的輸出。
- 當正/反轉 Jog(BFM#26 b4,b5)的 ON 時間大於 300ms 時，10PG 作連續輸出。
- 當正/反轉 Jog(BFM#26 b4,b5)變成 OFF 時，10PG 減速並停止。
- 於 Jog 操作中若是按下反方向 Jog 按鈕時，10PG 減速並停止。
- 於 Jog 操作中若是碰觸到極限開關，10PG 減速並停止。
此種情況下請使用反方向 Jog 操作將工作物自極限開關移開後方可繼續操作。

