

# 平顶山安川伺服驱动器新代数控系统报警维修8990

产品名称	平顶山安川伺服驱动器新代数控系统报警维修8990
公司名称	郑州明川自动化设备有限公司
价格	.00/个
规格参数	
公司地址	郑州市金水区北环路116号中方园东区8号楼6单元一楼
联系电话	037155501720 13333864455

## 产品详情

### PR 程序表示方法

在PR 模式中，共有上述的六種命令，為讓使用者可快速理解PR 程序的運作流程，

ASDA-Soft 提供所有PR 程序的排列及呼叫順序。PR 圖示內的符號與內容定義說明

如下，PR 的表示法可分為五個部分，分別為：編號、命令執行屬性、命令種類、下一段程序命令及命令資訊，如圖7.1.4.1。

PR#1 (I)(O)

Position

DLY = [0] 0 ms

100000 PUU

INC

200 rpm

(1)

(2)

(3)

(4)

(5)

#### 圖7.1.4.1 PR 程序表示法

(1) 編號：標示該PR 的編號，共有PR#0 至PR#99 一百組PR 程序命令。

(2) 命令執行屬性：如 (B) 開電即自動執行原點復歸模式、(O) 命令重疊、(R) 資料寫入EEPROM 與 (I) 插斷命令。

(3) 命令種類：標示PR 程序命令種類，共有Homing 原點復歸、Speed 速度命令、Position 位置命令、Jump 程序跳躍命令、Write 寫入命令及Index Position 分度位置命令等六種；此區會因為命令種類的不同而有不同的顯示顏色。

(4) 下一段程序命令：若有下一段接續的PR 命令，則顯示箭號並指向該段PR 程序。

(5) 命令資訊：顯示此段PR 程序的詳細資訊，會依據命令種類的不同而顯示不同的資訊與顏色。

以下將詳細說明各命令種類的表示方法。

#### 原點復歸模式

在原點復歸模式表示方式中，固定PR#0 為原點復歸程序，命令種類標示為Homing。

詳細的命令資訊如圖7.1.4.2。

PR#0 (B)

Homing

0:PLZ

Offset = 0

PR#1

Speed1 = 100

Speed2 = 20

(6)

#### 圖7.1.4.2 原點復歸表示法