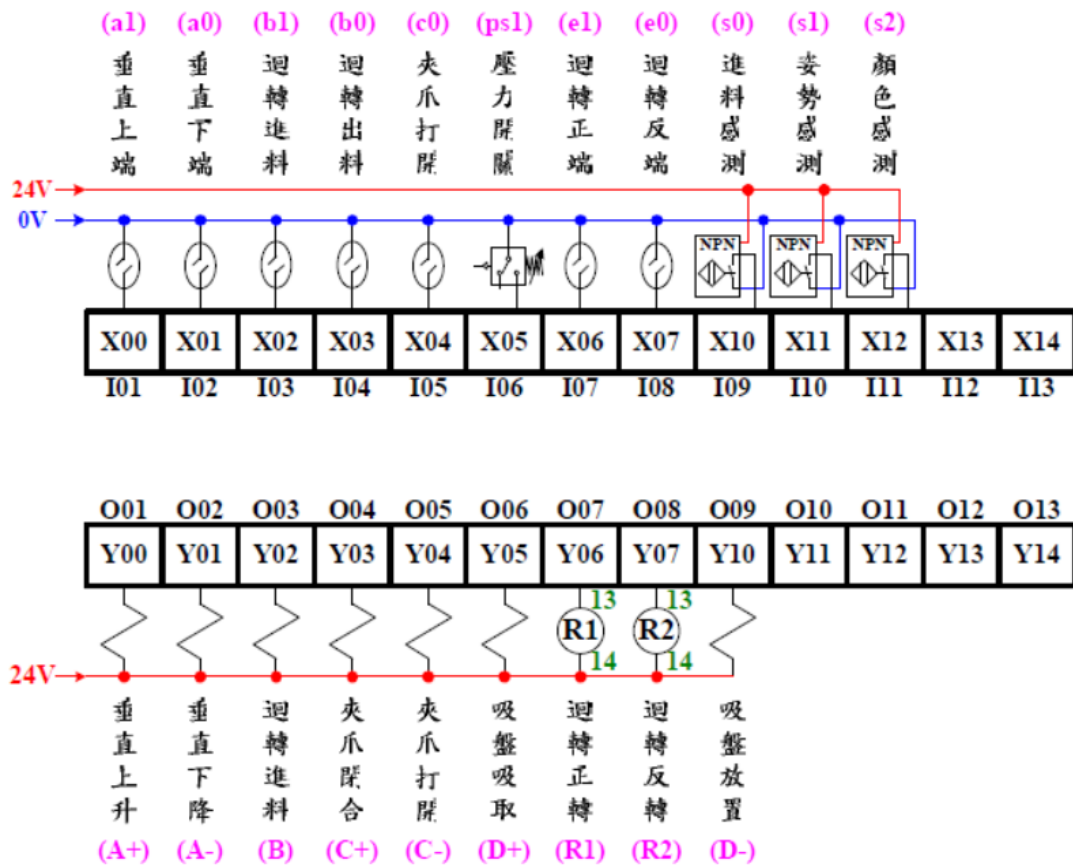


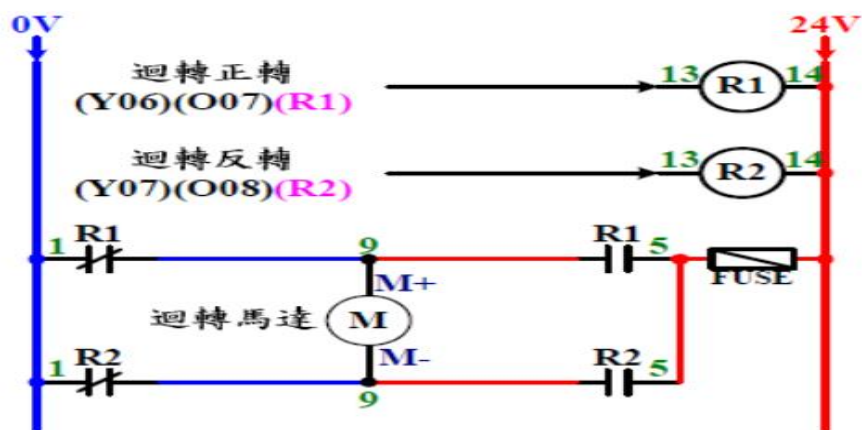
## 機電整合丙級\_顏色辨別與姿勢調整\_範例 2

EMS[B]→按下時 PLC\_DC24V 斷路。向右旋轉復歸。

★★★氣缸在[下端時]\_爪夾一定要先放開\_馬達才可迴轉。



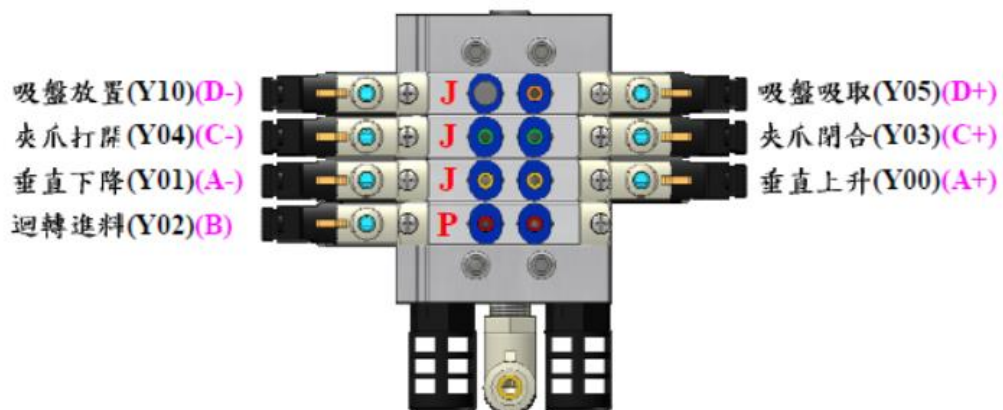
## 馬達配置圖



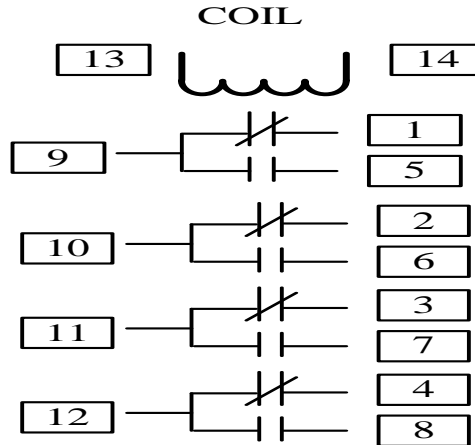
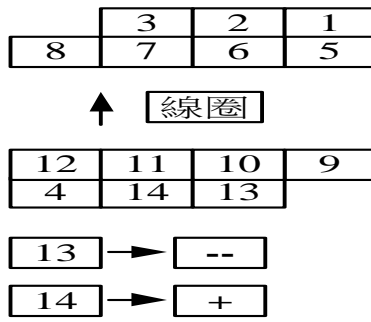
# 繼電器配置圖



b接點	4	3	2	1
a接點	8	7	6	5
c接點	12	11	10	9
線匝	14(+)		13(-)	



Relay-4P接腳圖



全域標籤 類別→ VAR\_GLOBAL

標籤名	資料類型	元件	註解
D_0	WORD[SIGNED]	D0	系統數值
P_FS	BIT	M8002	PLC 初始脈波
P_1S	BIT	M8013	1 秒脈波
A_1	BIT	X0	垂直上端
A_0	BIT	X1	垂直下端
B_1	BIT	X2	迴轉進料
B_0	BIT	X3	迴轉出料
C_0	BIT	X4	夾爪打開
PS_1	BIT	X5	真空壓力開關
E_1	BIT	X6	迴轉正端
E_0	BIT	X7	迴轉反端
S_0	BIT	X10	進料感測

S_1	BIT	X11	姿勢感測
S_2	BIT	X12	顏色感測
COS_1	BIT	X13	復歸/運轉
COS2_L	BIT	X14	單一/指定
COS2_R	BIT	X15	單一/連續
ST_RST	BIT	X16	啟動/清除
EMS	BIT	X17	急停開關
AA	BIT	Y0	氣缸上升
AAA	BIT	Y1	氣缸下降
BB	BIT	Y2	迴轉進料
CC	BIT	Y3	夾爪閉合
CCC	BIT	Y4	夾爪鬆開
DD	BIT	Y5	吸盤吸取
R_1	BIT	Y6	迴轉正轉
R_2	BIT	Y7	迴轉反轉
DDD	BIT	Y10	吸盤放置
RL	BIT	Y15	紅燈
YL	BIT	Y16	黃燈
GL	BIT	Y17	綠燈

紅正→X10 X11 X12 紅反→X10 X12

黑正→X10 X11 黑反→X10

### 示意圖

機電丙2\_2

單一動作\_紅上

初始脈波→ P\_FS

D\_0→系統數值

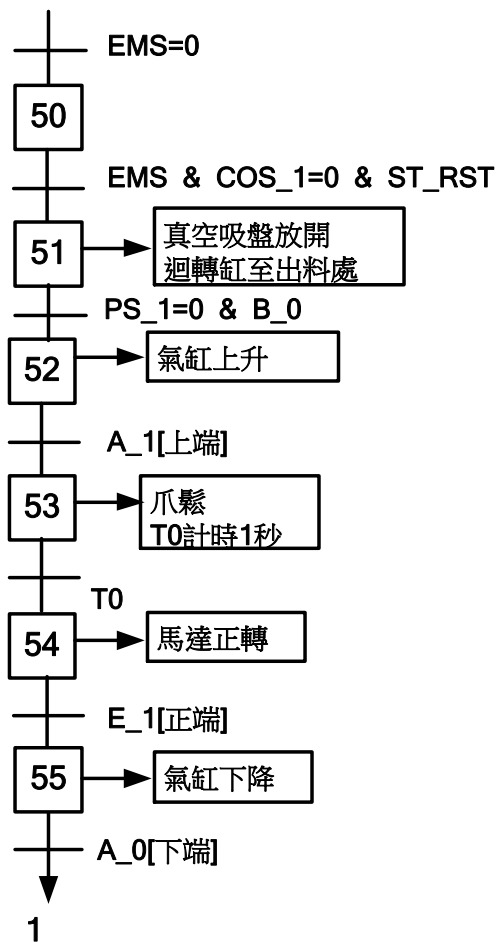
D\_0>0 & D\_0<30→ RL亮

啟動條件→M0 & M1 & ST\_RST

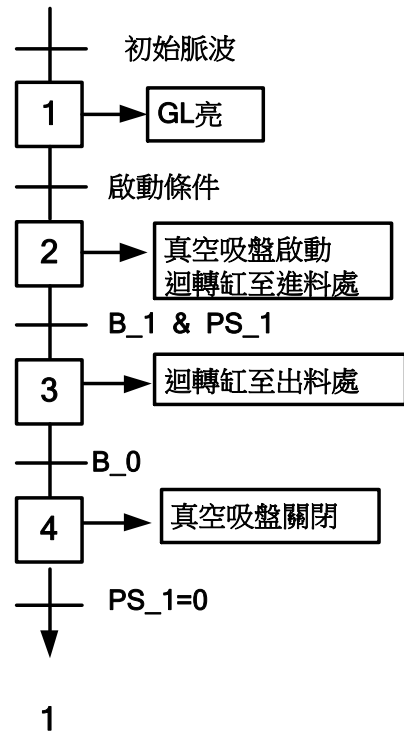
M0:=S\_0 & S\_1 & S\_2

M1:=COS\_1 & COS2\_L=0 & A\_0 & E\_1

EMS\_緊急停止動作



D\_0>50 & D\_0<60→ YL閃亮



## FX3U\_PLC\_ST[結構化程式語言]

MOV(P\_FS,1,D\_0);

M0:=S\_0 & S\_1 & S\_2;

M1:=COS\_1 & COS2\_L=0 & A\_0 & E\_1;

MOV(D\_0=1 & M0 & M1 & ST\_RST,2,D\_0);

MOV(D\_0=2 & B\_1 & PS\_1,3,D\_0);

MOV(D\_0=3 & B\_0,4,D\_0);

MOV(D\_0=4 & PS\_1=0,1,D\_0);

MOV(EMS=0,50,D\_0);

MOV(D\_0=50 & EMS & COS\_1=0 & ST\_RST,51,D\_0);

MOV(D\_0=51 & B\_0 & PS\_1=0,52,D\_0);

MOV(D\_0=52 & A\_1,53,D\_0);

MOV(D\_0=53 & TS0,54,D\_0);

MOV(D\_0=54 & E\_1,55,D\_0);

MOV(D\_0=55 & A\_0,1,D\_0);

OUT\_T(D\_0=53,TC0,10);

AA:=D\_0=52;

AAA:=D\_0=55;

R\_1:=D\_0=54;

CCC:=D\_0=53;

SET(D\_0=2,BB);

RST(D\_0=3 OR D\_0=51,BB);

DD:=D\_0=2;

DDD:=D\_0=4 OR D\_0=51;

GL:=D\_0=1;

RL:=D\_0>1 & D\_0<30;

YL:=(D\_0>50 & D\_0<60) & P\_1S;