

# HPCI-CPD578 ,HPCI-CPD534 ,HPCI-CPD532 ,HPCI-CPD5212M ,HPCI-CPD508 , HPC-CPD278 , HPC-CPD234 , HCPCI-CPD738 , HP104D-CPD364 の コンパレータ条件成立で同時スタート他軸起動

この機能はコンパレータ4の条件成立で同時スタート信号(STA)を出力し、他軸を起動する機能です。以下に設定方法を説明します。

## 1 コンパレータ4条件成立時、同時スタート信号(STA)出力

起動元となる軸の環境レジスタ4 (RENV4)、コンパレータ4 (RCMP4)、オプションポート、起動される軸の動作モードレジスタ(RMD)に設定します。

### 1.1 環境レジスタ4 (RENV4)設定

起動元となる軸のこのレジスタでCMP4条件を設定します。

(1)比較カウンタの選択 カウンタ1 (RCTR1)の時 カウンタ2 (RCTR2)の時 カウンタ3 (RCTR3)の時 カウンタ4 (RCTR4)の時	RENV4 bit25,24 00 01 10 11
(2)コンパレータ比較方法 RCMP4 = 比較カウンタ (カウント方向無関係) RCMP4 = 比較カウンタ (カウントアップ) RCMP4 = 比較カウンタ (カウントダウン) RCMP4 > 比較カウンタ RCMP4 < 比較カウンタ	RENV4 bit29-26 0001 0010 0011 0100 0101
(3)コンパレータ条件成立時の処理	RENV4 bit31,30 = 00

### 1.2 コンパレータ4データ設定

起動元となる軸のRCMP4にデータを設定

### 1.3 動作モードレジスタ(PRMD)の設定

起動される軸に設定します。

(1)スタートコマンド発行時の軸動作条件 同時スタート信号(STA)入力でスタート	RMDのbit19,18 01
--	--------------------

### 1.4 オプションポート設定

CMP4STA出力軸選択ポートに書き込みます。起動元となる軸のビットを出力許可にします  
(CPD578,CPD534,CPD532,CPD508,CPD738はBase+84,CPD234,CPD364はBase+24,CPD278はBase+44h,CPD5212はBar3+2)  
HPCI-CPD5212M以外のコンパレータ4 (CMP4)比較条件成立で同時スタート信号(STA)出力設定

ビット	7	6	5	4	3	2	1	0
機能	B軸(1)	A軸(1)	W軸(1)	V軸(1)	U軸(1)	Z軸(1)	Y軸	X軸

HPCI-CPD5212Mのコンパレータ4 (CMP4)比較条件成立で同時スタート信号(STA)出力設定

ビット	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
機能	0	0	0	0	U3軸	Z3軸	Y3軸	X3軸	U2軸	Z2軸	Y2軸	X2軸	U1軸	Z1軸	Y1軸	X1軸

bit n = '0':禁止 n = '1':許可

1. CPD534,CPD364,CPD234はV,W,A,B軸はありません。  
CPD532はZ,U,V,W,A,B軸はありません。

### 1.5 設定例 (CPD534, CPD532 の場合)

```
// X軸の同時スタート信号を使用しY軸をスタート
// XCTR2 = 10000 (カウント方向無関係)で出力の場合
// X軸の動作に必要なデータ設定, Y軸の速度データ, 移動量データは設定済みとする
// XCTR2 = 10000 でY軸が位置決めを開始します.
cp530_wReg (hDev, 0, 0x9f, 0x05000000); // 環境設定4 . . . . . 1.1
cp530_wReg (hDev, 0, 0xaa, 10000); // C M P 4比較データ . . . . . 1.2
cp530_wReg (hDev, 1, 0xaa, 0x40041); // S T A入力でスタート . . . . . 1.3
cp530_wPortB(hDev, 0x84, 0x01); // オプションポート設定 . . . . . 1.4
cp530_wCmdW (hDev, 0, 0x353); // X Y軸スタートコマンド
```