

複数の P C L 間の直線補間

8 軸または 1 2 軸ボードでは、P C L 間の直線補間動作が組合せとして使用できます。

また S T A 端子を接続することで複数のボード間での直線補間も可能です。**但し、加減速はできません。**

例として 8 軸ボードの X, Z, W, A 軸の直線補間を行います。

長軸の速度は 1 0 0 0 pps とし、F H 定速で動作します。

すでに速度データ (R F H = 1 0 0 0) は補間軸すべてに設定されているものとします。

また動作モードは 0 x 4 0 0 6 3 (直線補間動作: 0 x 6 3, 同時スタート入力によりスタート) とし、補間軸すべてに設定されているものとします。(その他、必要な初期設定はされているものとします)

【設定データ例】

設定値	X 軸	Z 軸	W 軸	A 軸
R M D (動作モード)	0x40063	0x40063	0x40063	0x40063
R M V (移動量)	10000	5000	1000	2000
R I P (長軸の移動量)	10000	10000	10000	10000
R F H (動作速度)	1000	1000	1000	1000
長 軸 / 従 軸	長 軸	従 軸	従 軸	従 軸

【ドライバ関数による記述例 (C P D 5 7 8 または C P D 5 0 8 の場合)】

```

DWORD   ret;           //関数の戻り値
DWORD   hDevID;        //デバイスハンドル
// X 軸移動量設定(移動量 10000)
ret = cp530_wReg( hDevID, 0,           // X 軸を指定
                 0x80,                 // 移動量(PRMV)を指定
                 10000 );              // 移動量 10000
// 長軸の移動量(この例の場合は X 軸移動量)設定(移動量 10000)
ret = cp530_wReg( hDevID, 0,           // X 軸を指定
                 0x88,                 // 長軸の移動量(PRIP)を指定
                 10000 );              // 移動量 10000
// Z 軸移動量設定(移動量 5000)
ret = cp530_wReg( hDevID, 2,           // Z 軸を指定
                 0x80,                 // 移動量(PRMV)を指定
                 5000 );              // 移動量 5000
// 長軸の移動量(この例の場合は X 軸移動量)設定(移動量 10000)
ret = cp530_wReg( hDevID, 2,           // Z 軸を指定
                 0x88,                 // 長軸の移動量(PRIP)を指定
                 10000 );              // 移動量 10000
// W 軸移動量設定(移動量 1000)
ret = cp530_wReg( hDevID, 5,           // W 軸を指定
                 0x80,                 // 移動量(PRMV)を指定
                 1000 );              // 移動量 1000
// 長軸の移動量(この例の場合は X 軸移動量)設定(移動量 10000)
ret = cp530_wReg( hDevID, 5,           // W 軸を指定
                 0x88,                 // 長軸の移動量(PRIP)を指定
                 10000 );              // 移動量 10000
// A 軸移動量設定(移動量 2000)
ret = cp530_wReg( hDevID, 6,           // A 軸を指定
                 0x80,                 // 移動量(PRMV)を指定
                 2000 );              // 移動量 2000
// 長軸の移動量(この例の場合は X 軸移動量)設定(移動量 10000)
ret = cp530_wReg( hDevID, 6,           // A 軸を指定
                 0x88,                 // 長軸の移動量(PRIP)を指定
                 10000 );              // 移動量 10000
// スタートコマンド発行(X, Z 軸)
ret = cp530_wCmdW ( hDevID, 0,         // X ~ U 軸のグループを指定
                   0x551 );           // X, Z 軸 F H 定速スタート
// スタートコマンド発行(W, A 軸)
ret = cp530_wCmdW ( hDevID, 5,         // V ~ B 軸のグループを指定
                   0x651 );           // W, A 軸 F H 定速スタート
// 同時スタートコマンド発行(任意の軸で構いません)
ret = cp530_wCmdW ( hDevID, 0, 0x06 ); // 同時スタートコマンド出力

```