

<b>Número</b>	<b>ITE0300002</b>
<b>Título</b>	<b>Salida de Pulsos del PLC</b>
<b>Versión</b>	<b>1.0</b>

## 0. Sobre Este Documento

Este documento tiene como único objetivo el facilitar la ejecución de las funciones más comunes. En ningún caso, este documento tiene carácter oficial ni se podrá responsabilizar a Panasonic por las erratas o información errónea contenida en el mismo. Panasonic declina toda responsabilidad por el uso de este documento.

## 1. Configuración

La función de salida de pulsos y el contador de alta velocidad están disponibles como funciones estándar.

Su configuración se realiza a través del menú:

**Registros del Sistema → Contador de alta velocidad, captura de pulsos e interrupciones**

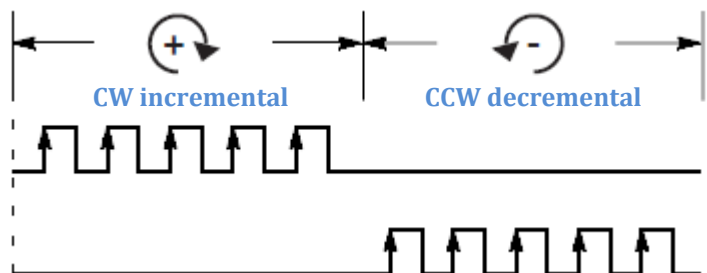
402	Salida de pulsos: Canal 0	No usado	No usado
402	Salida de pulsos: Canal 1	No usado	
402	Salida de pulsos: Canal 2		
402	Salida de pulsos: Canal 3		
403	Entrada de captura de pulsos: X0		Salida de pulsos (Y0-Y1)
403	Entrada de captura de pulsos: X1		Salida de pulsos (Y0-Y1), entrada de vuelta al origen (X4)
403	Entrada de captura de pulsos: X2		Salida de pulsos (Y0-Y1), entrada de origen (X4), condición de ejecución del control de posición (X0)
			Salida PWM (Y0)

El  
mé  
tod  
o

de salida de pulsos (CW/CCW o pulso y dirección) y el modo de control de posición se especifican por medio de variables de la instrucción de control de posición (código de control)

### CW/CCW

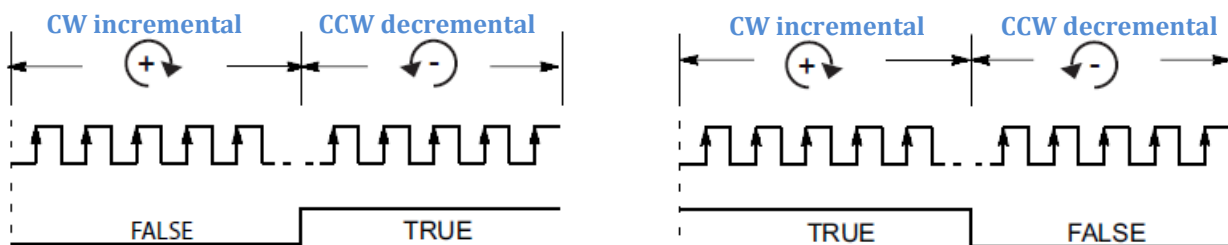
El control se lleva a cabo utilizando dos pulsos: uno positivo o en el sentido de las agujas del reloj (CW) y otro negativo o en sentido contrario a las agujas del reloj (CCW).



## Pulso y dirección

El control se lleva a cabo utilizando una salida de pulsos para especificar la velocidad y otra para especificar la dirección de rotación con las señales TRUE/FALSE.

En este modo, la rotación hacia adelante se lleva a cabo si la señal de sentido de rotación es **FALSE**.



En este modo, la rotación hacia adelante se lleva a cabo si la señal de sentido de rotación es **TRUE**. **Nota:** Tipos de control mediante la salida de pulsos:

### **Control de posición incremental**

Se envía el número de pulso establecido con el valor de preselección. Los valores positivos generan una rotación en sentido horario y los valores negativos en sentido anti horario.

### **EJEMPLO**

Con una posición actual de 5000 y un valor de preselección de +1000, se emitirán 1000 pulsos a través de la salida CW hasta alcanzar la nueva posición en 6000.

### **Control de posicionamiento absoluto**

Se envía el número de pulsos igual a la diferencia entre el valor de preselección establecido y el valor actual. Valores superiores al valor actual en una rotación positiva, valores inferiores que el valor actual en una rotación negativa.

### **EJEMPLO**

Con una posición actual de 5000 y un valor de preselección de +1000, se emitirán 4000 pulsos a través de la salida CCW hasta alcanzar la nueva posición en 1000.

## **Ayúdenos a Mejorar**

Si lo desea puede ponerse en contacto con nosotros en la siguiente dirección de correo:

[sosporte.tecnico@eu.panasonic.com](mailto:sosporte.tecnico@eu.panasonic.com)

Si desea realizar cualquier consulta sobre este informe que no le haya quedado claro, indicar una errata, corregir la información o simplemente evaluar la utilidad de este informe, le rogamos que incluya en el asunto del mail el número del mismo.

Así mismo, estaremos encantados de atender sus solicitudes sobre futuros informes o acciones que considere que Panasonic debería realizar por lo que le ruego utilice este mail como buzón de sugerencias.