

원 점

3

제 3 장 원점

3.1 개요

원점이란 기계상의 고정위치로 전원인가 후 반드시 원점복귀수행으로 제어기에 인식시켜야 합니다. 원점복귀 완료 후 원점을 기준으로 기계 좌표계(P11)를 설정하고 모든 이동 명령의 좌표는 이를 기준으로 합니다.

원점복귀 방법은 파라미터로 변경 할 수 있습니다.

3.2 원점 복귀 관련 파라미터

	파라미터	
원점 관련 파라미터	P11	원점 좌표치
	P21	원점 Switch B/A
		원점 유무
		원점방향 +/-
	P25	Dog Choice
	P37	원점 복귀 속도 1
	P38	원점 복귀 속도 2
	P44	원점 복귀 가/감속
	P110	원점 복귀 속도
	P111	원점 복귀 방법
	P113	원점 복귀 후 더 가기
	P820	원점 복귀 완료 후 좌표 초기화 Delay 시간
	P823	각축 원점 복귀 순서
P848.AXIS0	원점 OFFSET 관련 L 변수 번호	

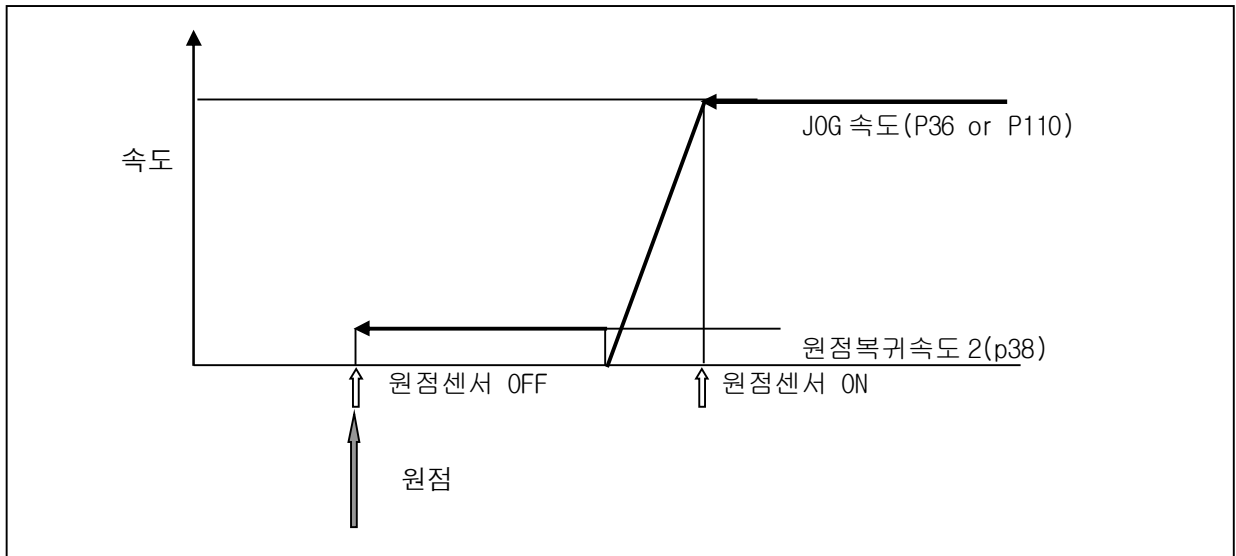
P111	원점 복귀 방법		
범위	1 ~ 6, 11 ~ 14	단 위	
정 의	원점방법 1: 원점 Switch 감지 후 속도를 감속/정지후 진행방향으로 원점 Switch를 벗어난 다음-> 정지합니다.		
	원점방법 11: 기능은 위와 같고 원점 Switch 대신 해당방향 Limit Switch를 Check합니다.		
	원점방법 2: 원점 Switch 감지 후 속도를 감속/정지후 반대방향으로 원점 Switch를 벗어난 다음-> 정지합니다.		
	원점방법 12: 기능은 위와 같고 원점 Switch 대신 해당방향 Limit Switch를 Check합니다		
	원점방법 3: 원점 Switch 감지 후 속도를 감속/정지후 진행방향으로 원점 Switch를 벗어난 다음-> Encoder C상을 감지한 후 정지합니다.		
	원점방법 13: 기능은 위와 같고 원점 Switch 대신 해당방향 Limit Switch를 Check합니다.		

	<p>원점방법 4: 원점 Switch 감지 후 속도를 감속/정지후 반대방향으로 원점 Switch를 벗어난 다음-> Encoder C상을 감지한 후 정지합니다.</p>
	<p>원점방법 14: 기능은 위와 같고 원점 Switch 대신 해당방향 Limit Switch를 Check합니다.</p>
	<p>원점방법 5: Encoder C상 만 을 감지한 후 정지합니다</p>
	<p>원점방법 6: Preset 기능 : 현재 좌표를 0으로 초기화 합니다.</p>

단) 파라미터 P21.1 이 Enable 일때 유효합니다.

② 원점신호 만 사용 하는 경우

(그림 3.3) “P111 원점복귀 방법”이 "원점복귀 1", "원점복귀 11"인 경우)



(그림 3.4) “P111 원점복귀 방법”이 "원점복귀 2", "원점복귀 12"인 경우)

