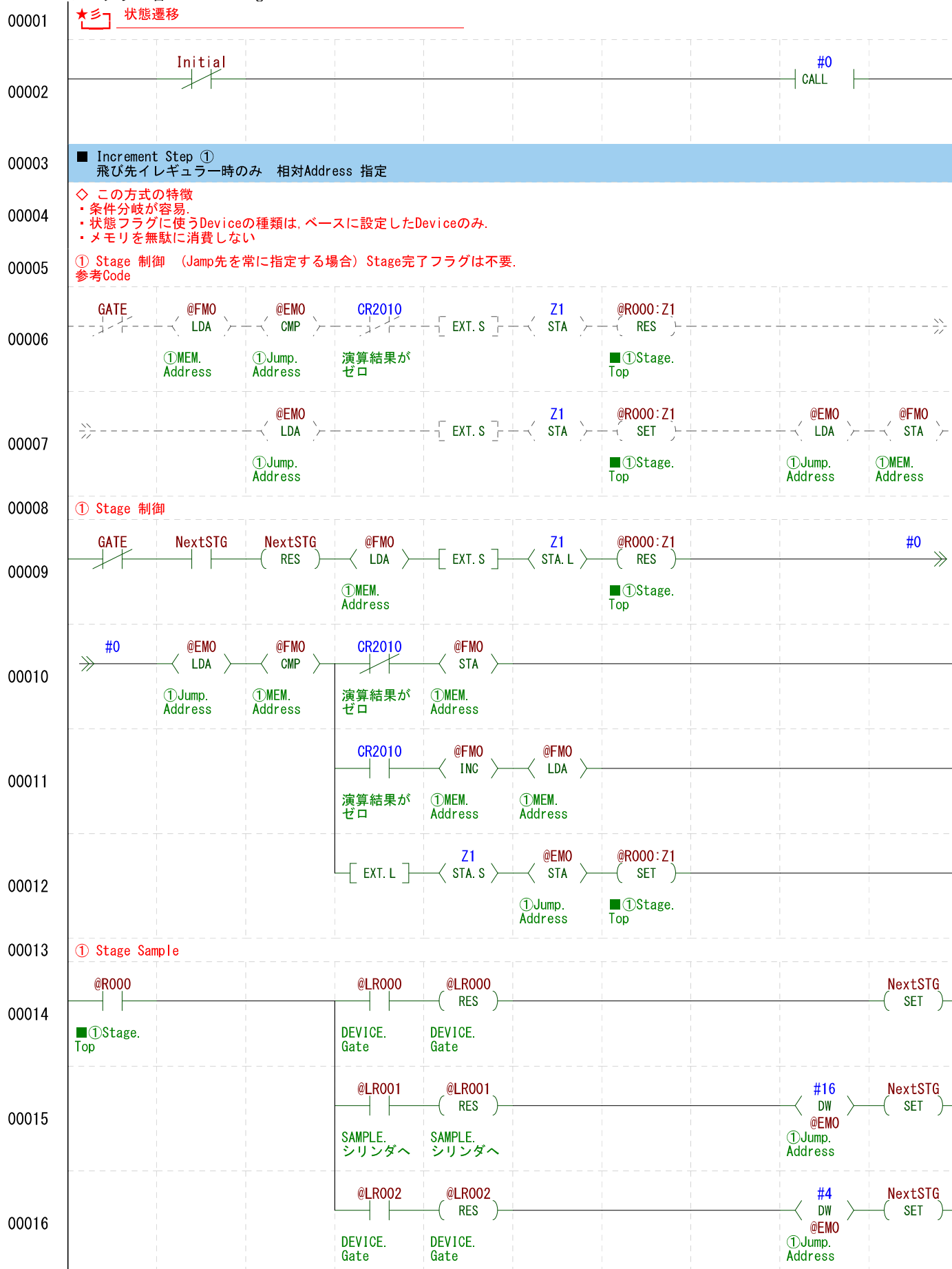


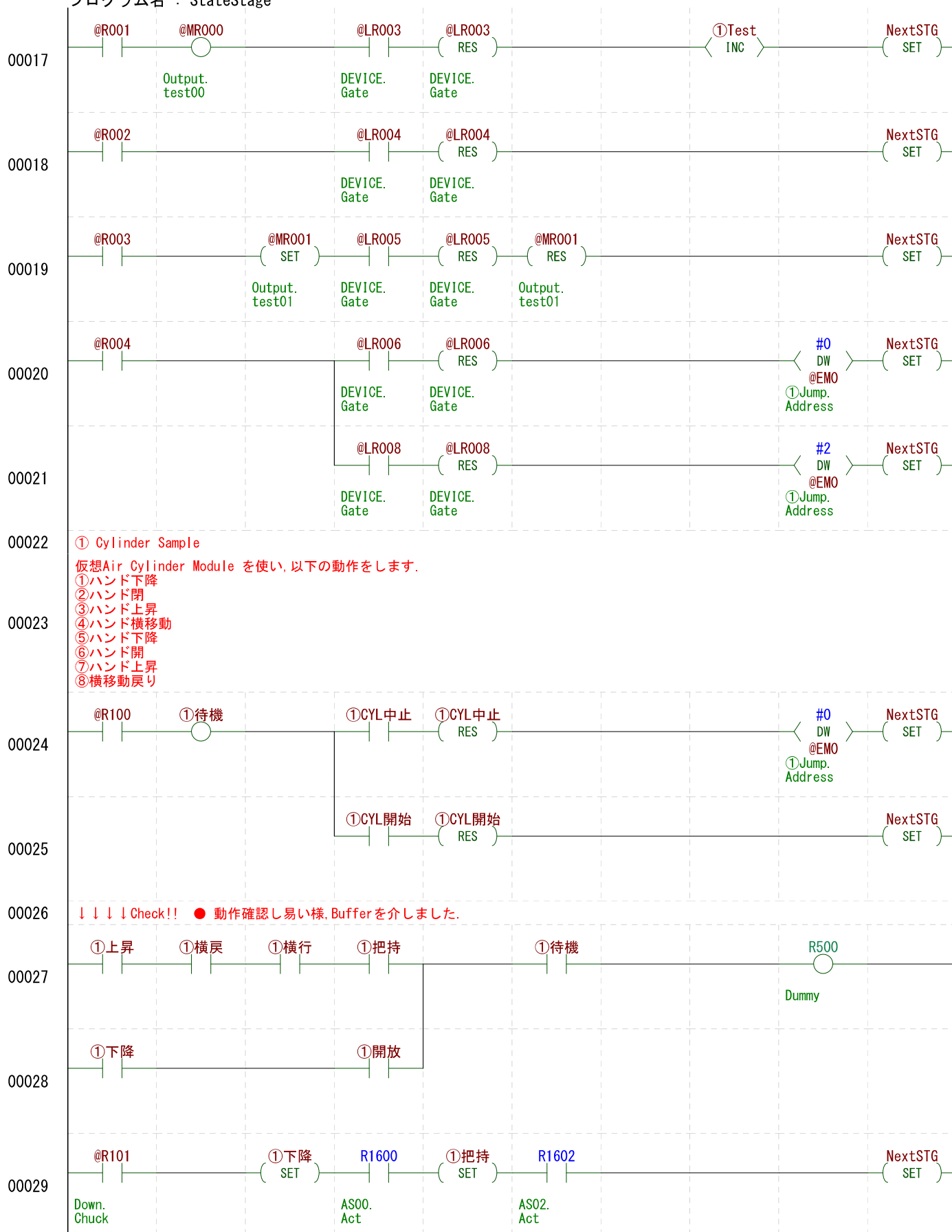
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_00a
 プログラム名 : StateStage



【ラダー図】

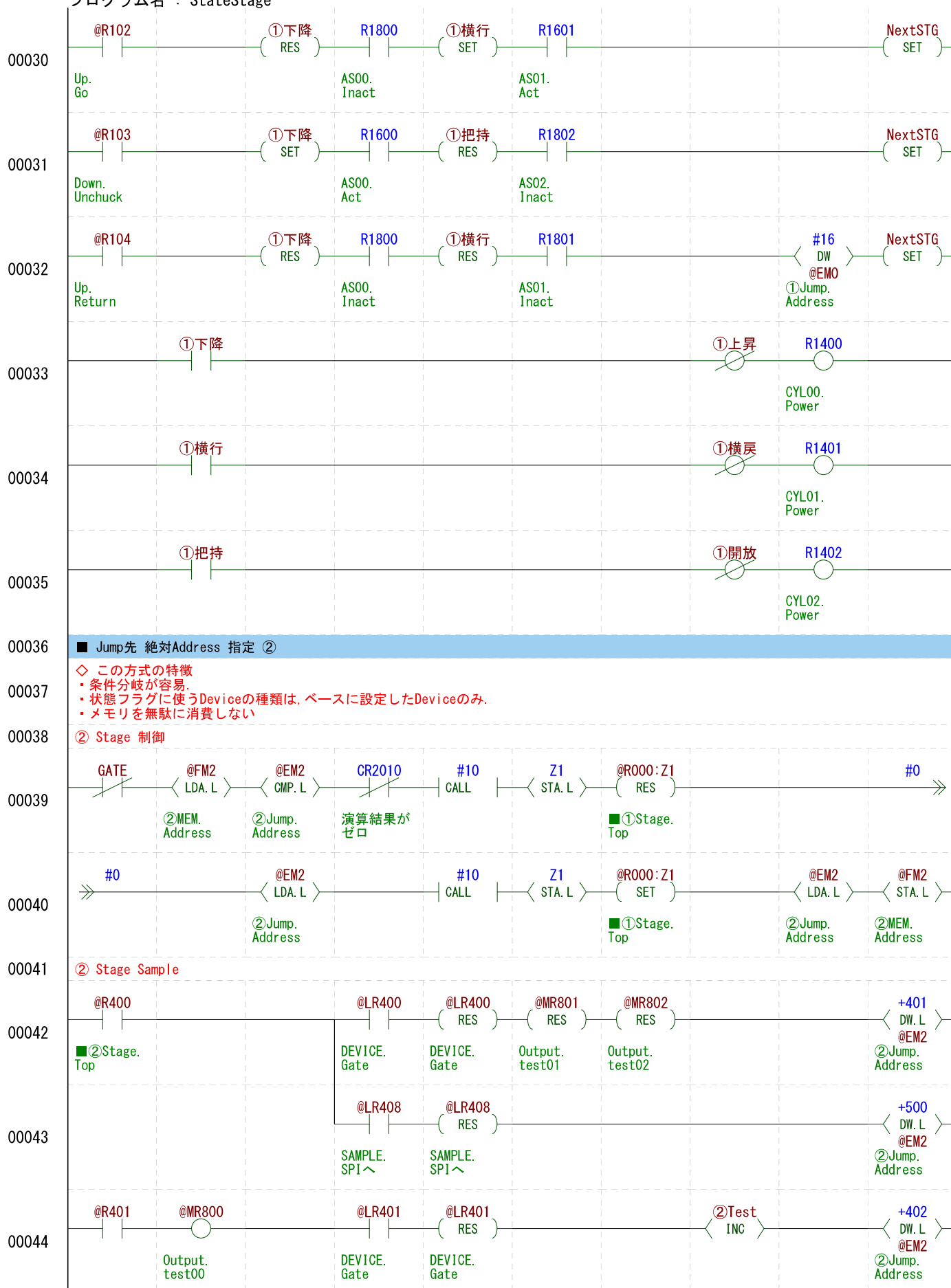
プロジェクト名 : plc_public_code1_00a
プログラム名 : StateStage



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_00a

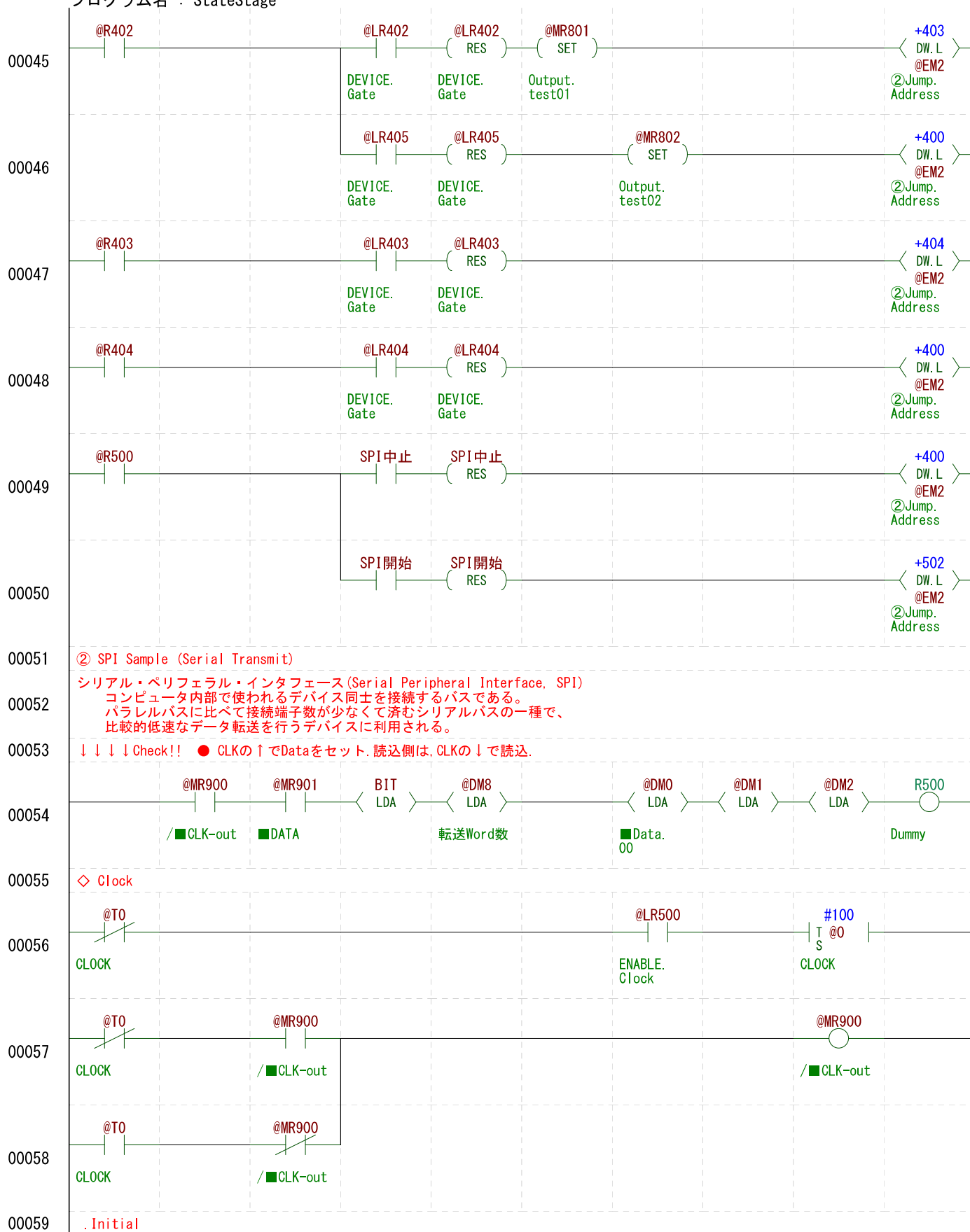
プログラム名 : StateStage



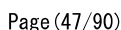
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_00a

プログラム名 : StateStage

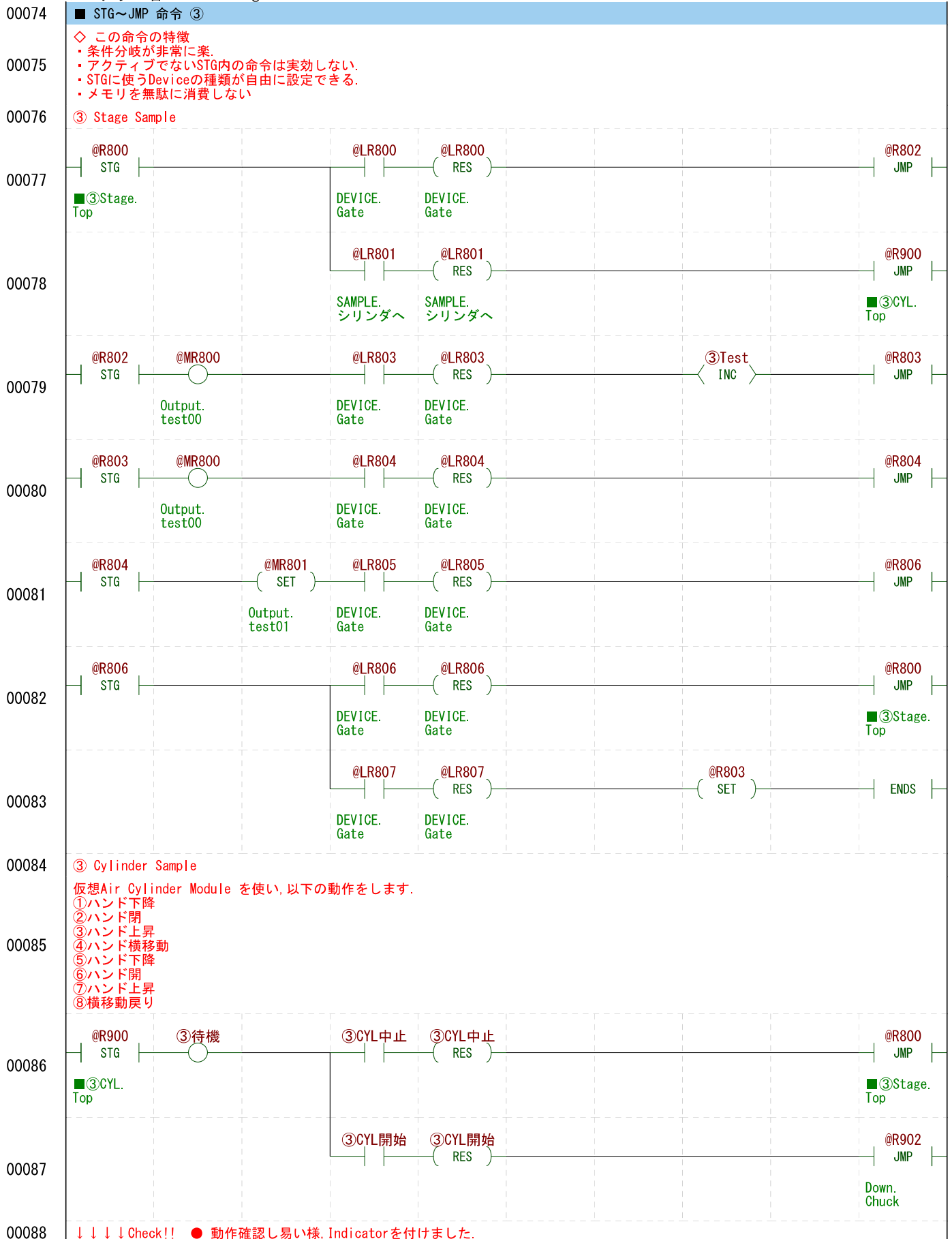


00060
00061
00062
00063
00064
00065
00066
00067
00068
00069
00070
00071
00072
00073



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_00a
 プログラム名 : StateStage



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_00a
 プログラム名 : StateStage



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_00a

プログラム名 : StateStage

仮想Air Cylinder Module を使い, 以下の動作をします.

- ①ハンド下降
- ②ハンド閉
- ③ハンド上昇
- ④ハンド横移動
- ⑤ハンド下降
- ⑥ハンド開
- ⑦ハンド上昇
- ⑧横移動戻り

00103

00104

↓↓↓↓ Check!! ● 動作確認し易い様, Bufferを介しました.

00105

00106

00107

◇ この方式の特徴

- ・条件分岐が煩雑になる事.
- ・記述がだらだらと長くなる事.
- ・歩進を進める条件の中に出力を記述できない事. (常時実行される為)
- ・歩進を進める条件と, 出力を別の場所にCodingしなければならないので見通しが悪い. 無駄が多い.

00108

00109

00110

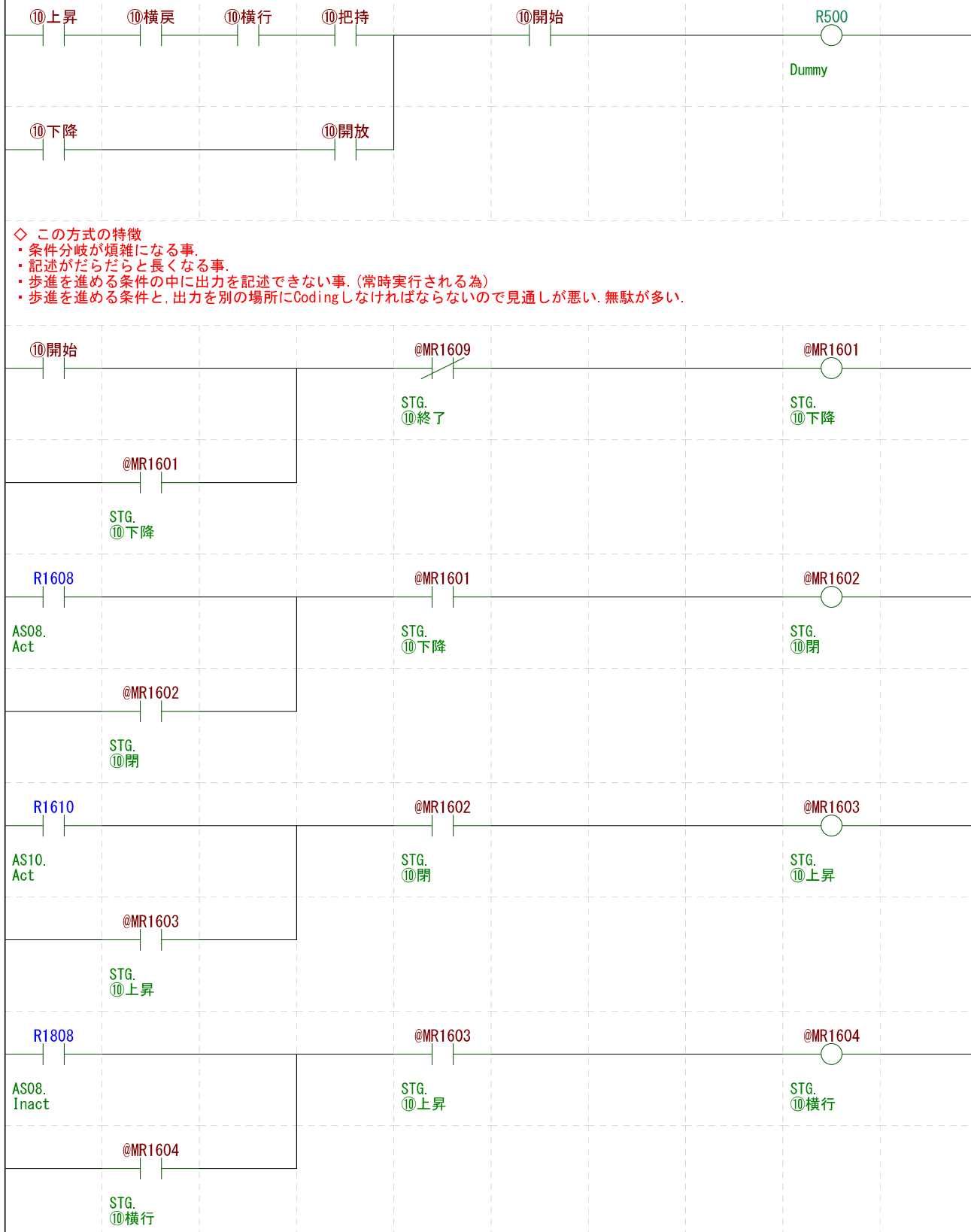
00111

00112

00113

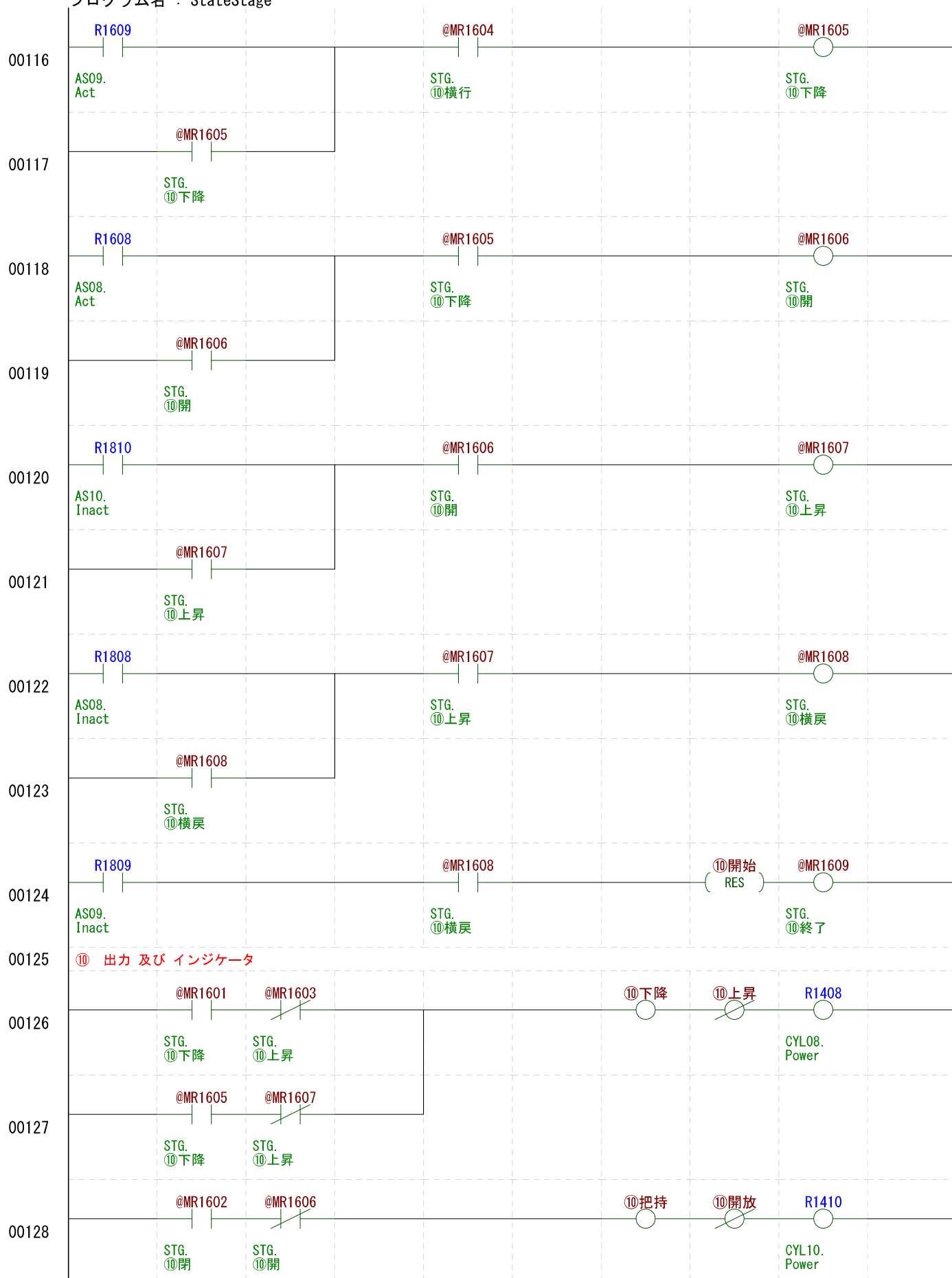
00114

00115



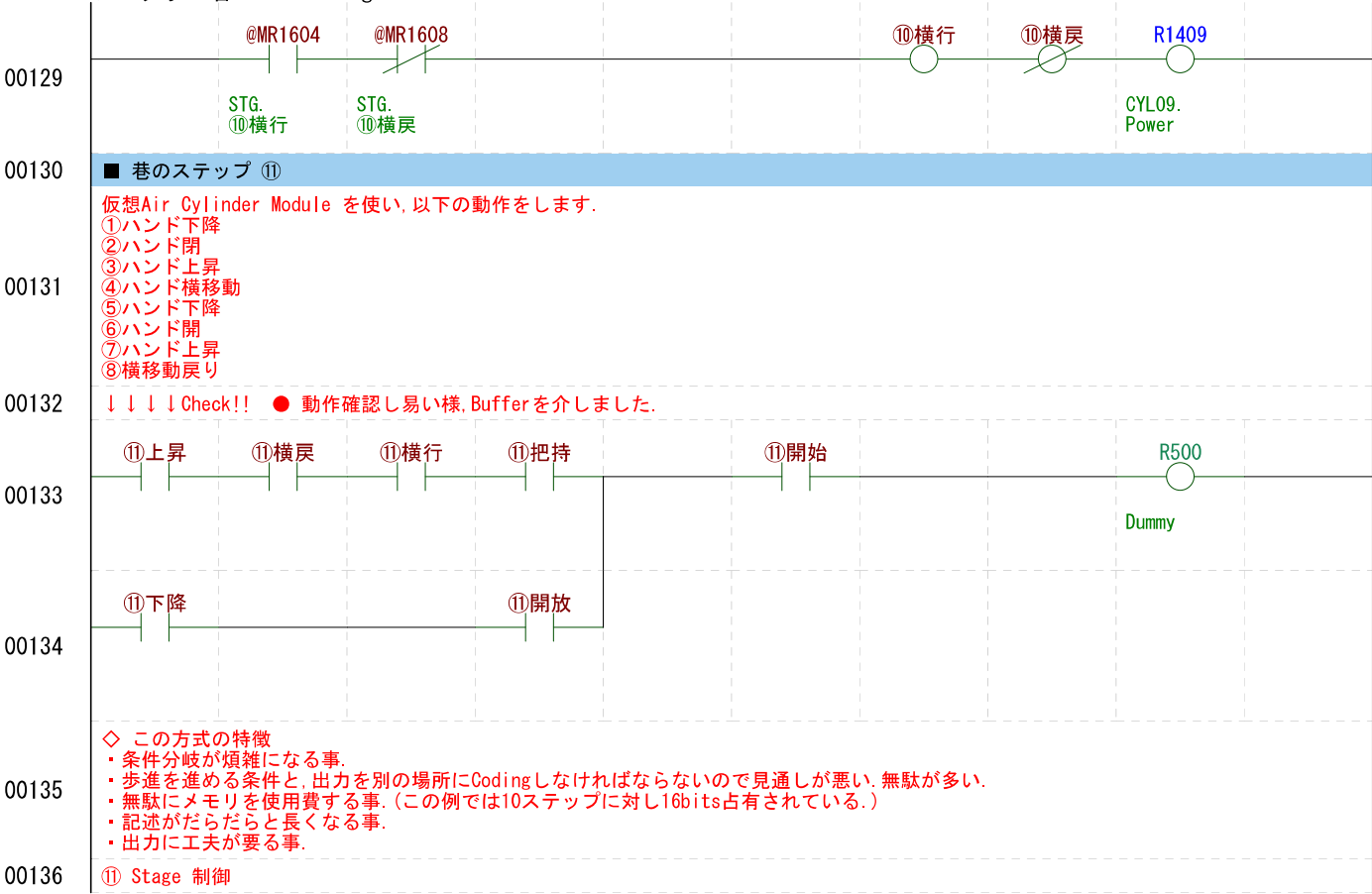
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_00a
 プログラム名 : StateStage



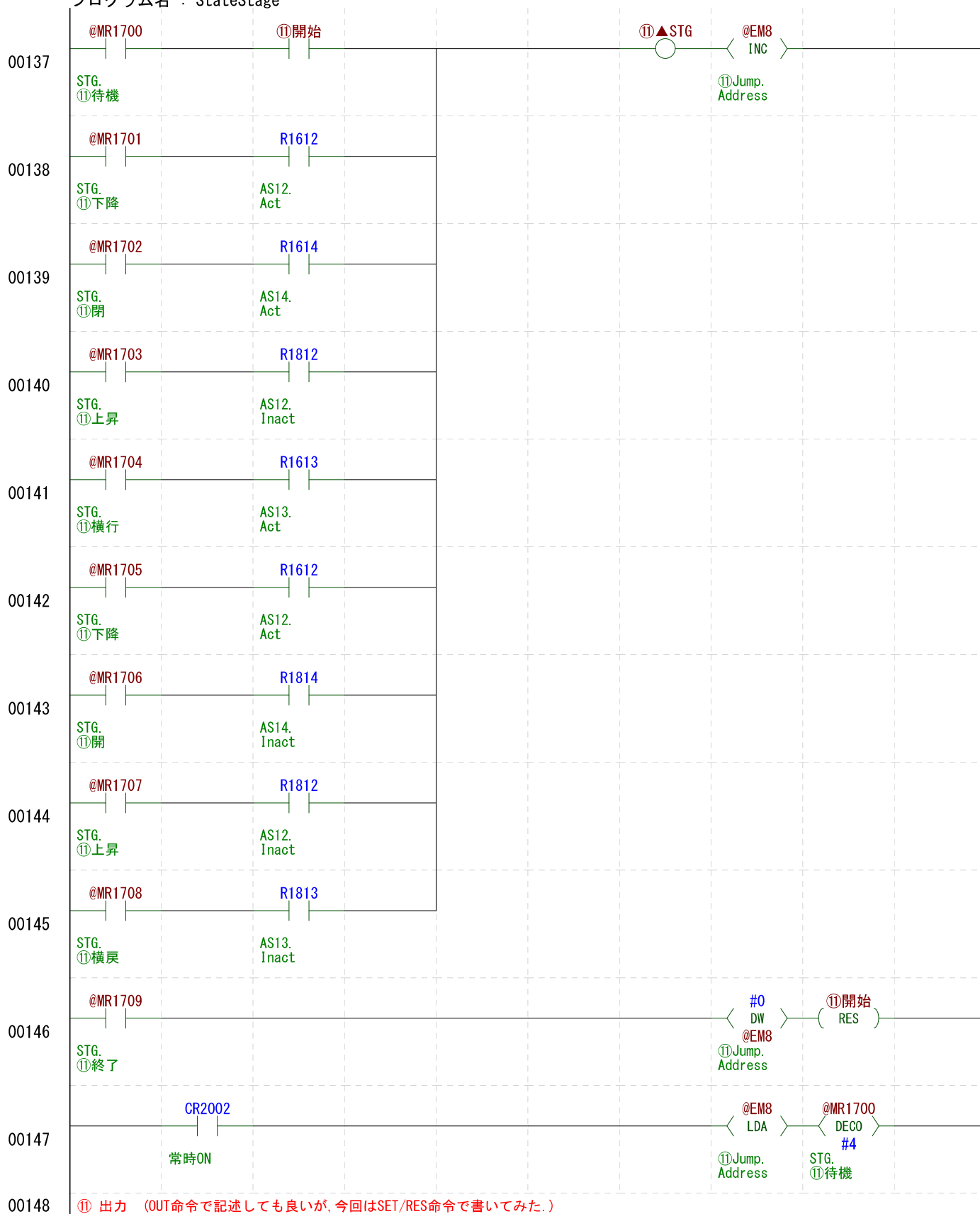
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_00a
プログラム名 : StateStage



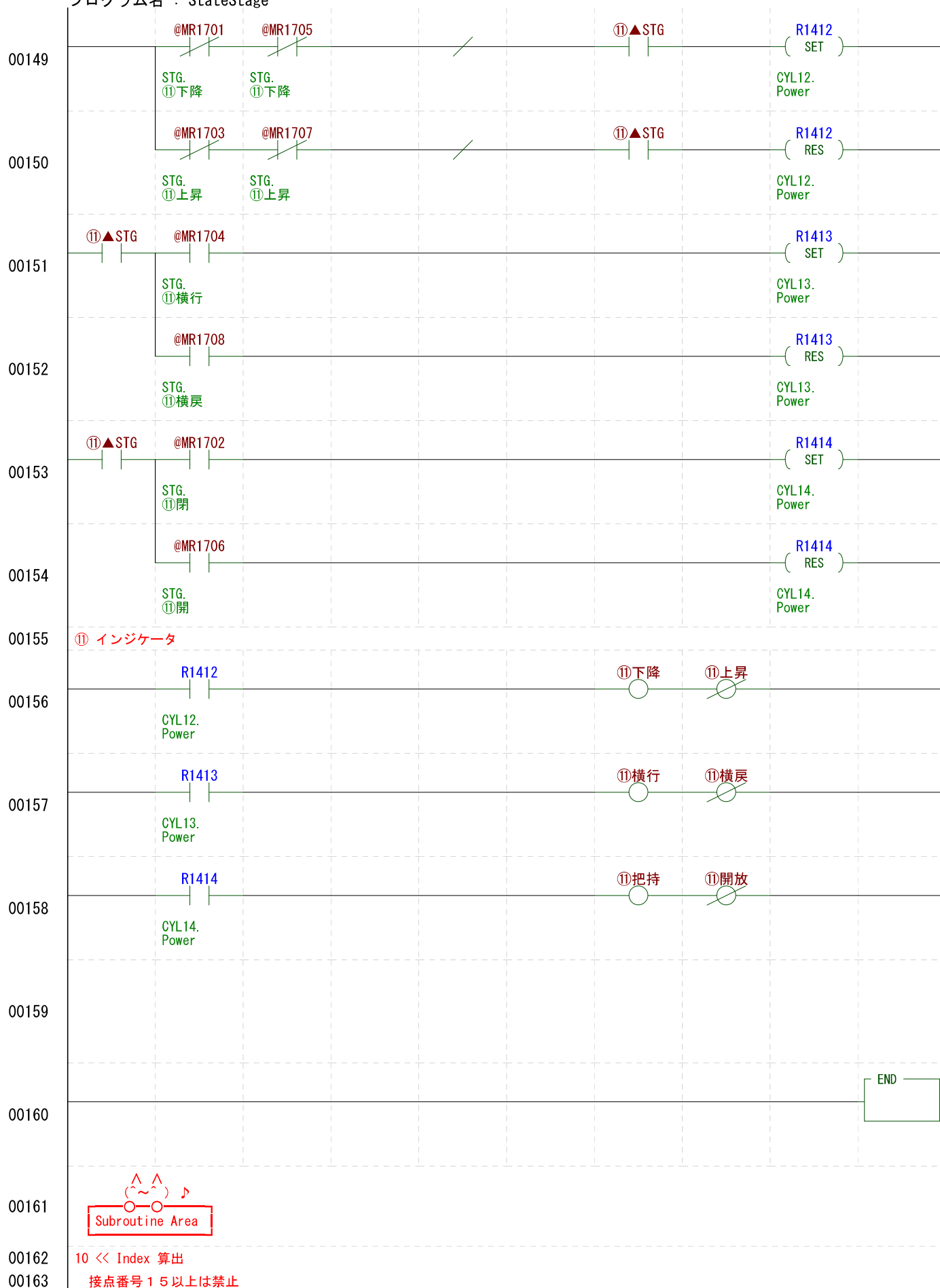
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_00a
 プログラム名 : StateStage



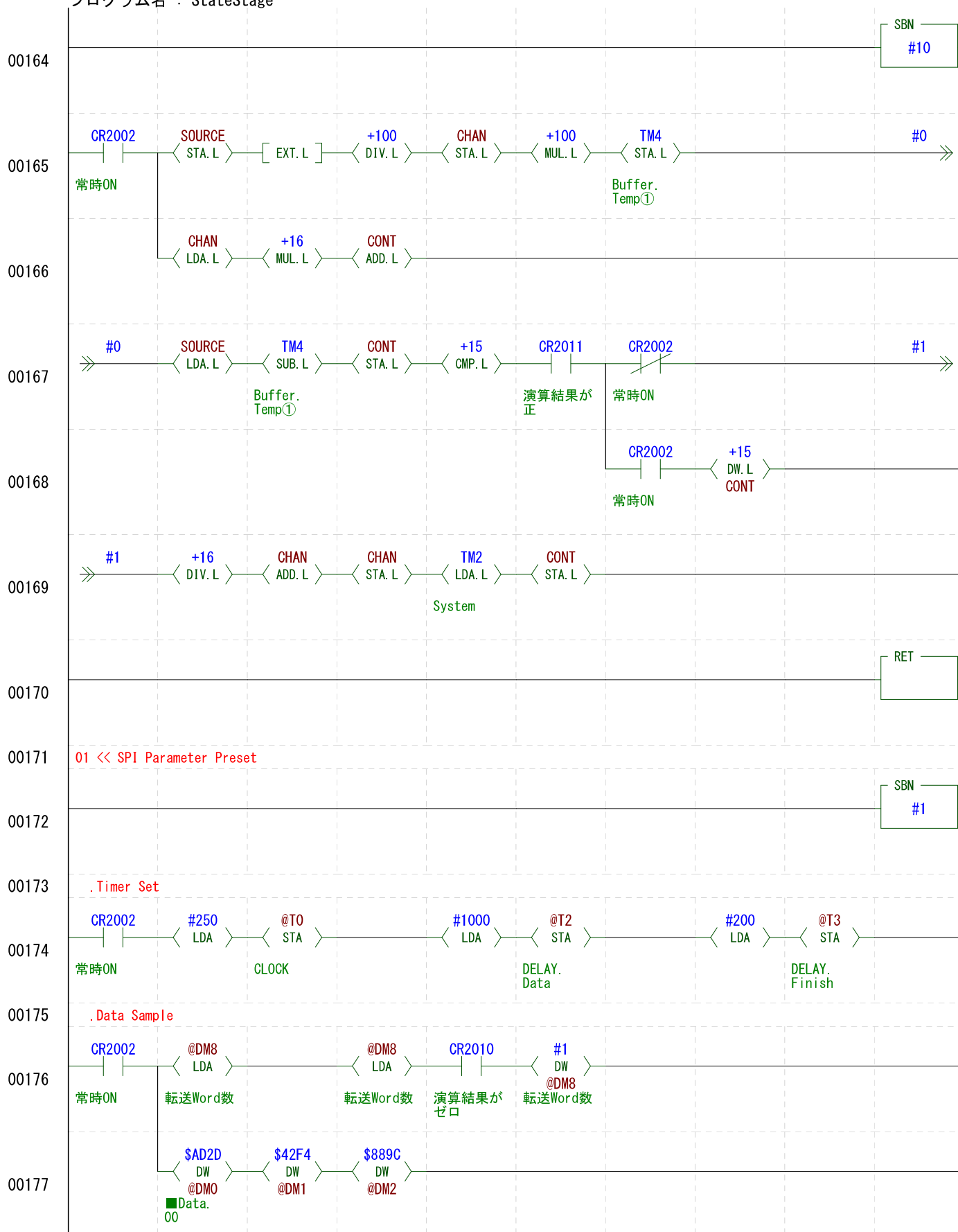
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_00a
 プログラム名 : StateStage



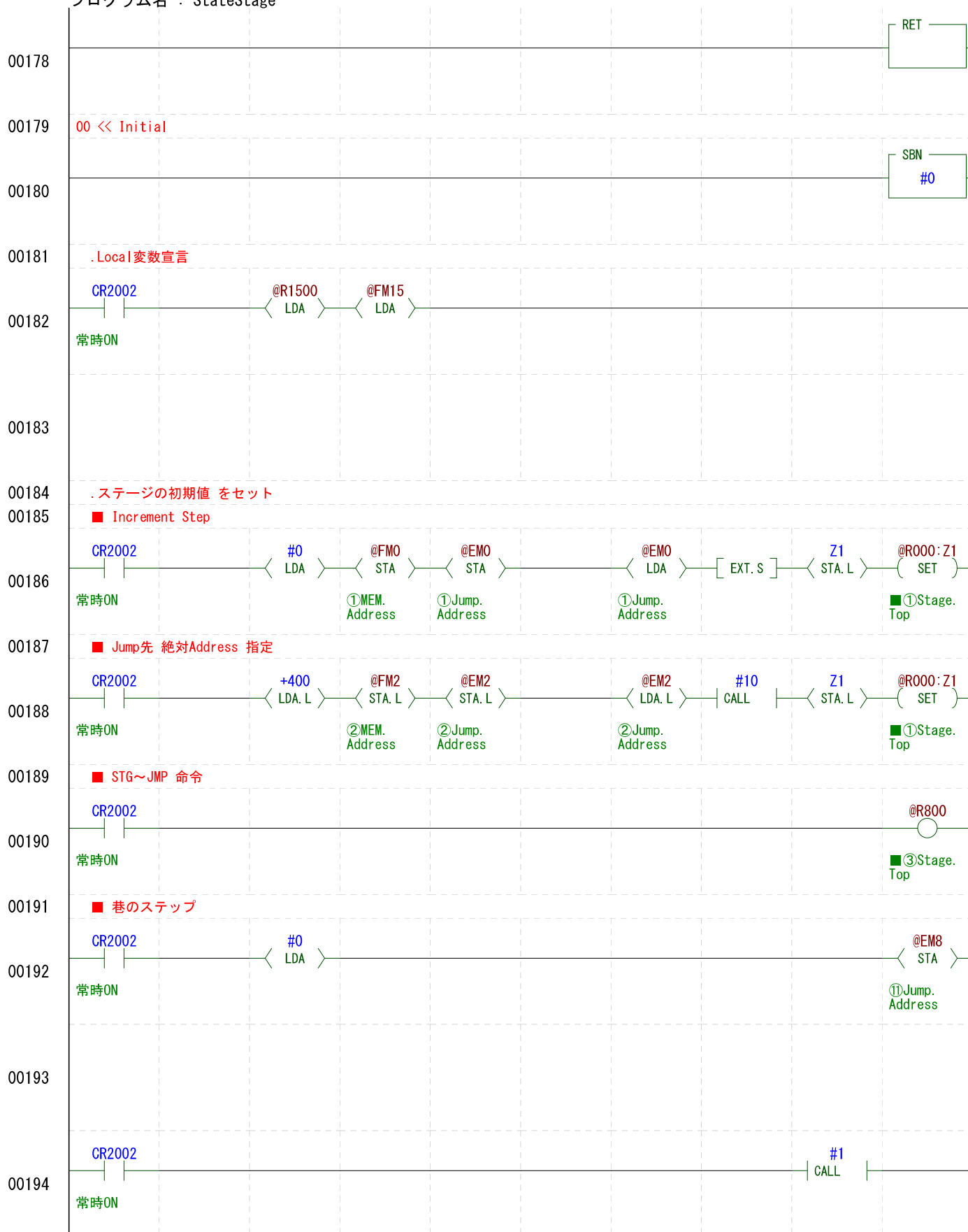
【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_00a
 プログラム名 : StateStage



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_00a
プログラム名 : StateStage



【ラダー図】

プロジェクト名 : plc_public_code1_00a
プログラム名 : StateStage

