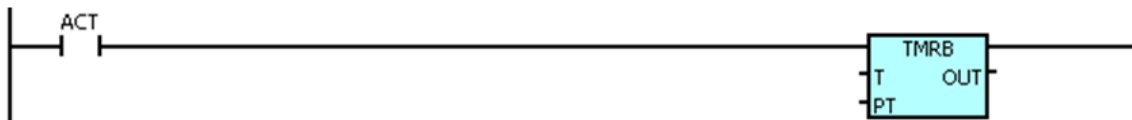


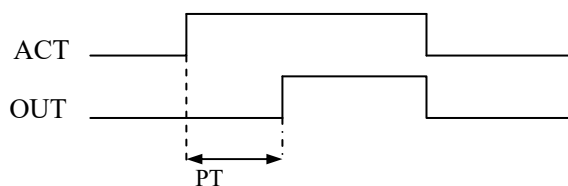
## 4.4 TMRB（定时器）

- 指令功能  
延时导通定时器。定时单位为毫秒(ms)。

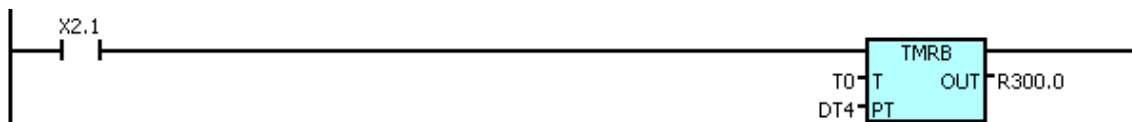
- 梯形图格式



- 控制条件  
ACT=0: T 与 OUT 复位;  
=1: T 从 0 开始计时, 当到达 PT 预置时间(PT 的时间单位为毫秒)时, OUT=1。  
逻辑关系如下。



- 相关参数  
T : 定时器编号;  
PT : 定时常数或以 DT 开头的数据寄存器。DT 设定范围: 0~21,4748,3647(ms);  
OUT: 定时器输出地址, 可为 R、Y、G、K 以及 A 等。
- 程序示例:



说明: 假设当前 DT4 的设定值为 100, 则:  
当 X2.1 为 0 时, T0 和 R300.0 均为 0;  
当 X2.1 为 1 时, T0 开始计时, 到达 100(DT4 设定的时间) 毫秒后, R300.0 被置 1。