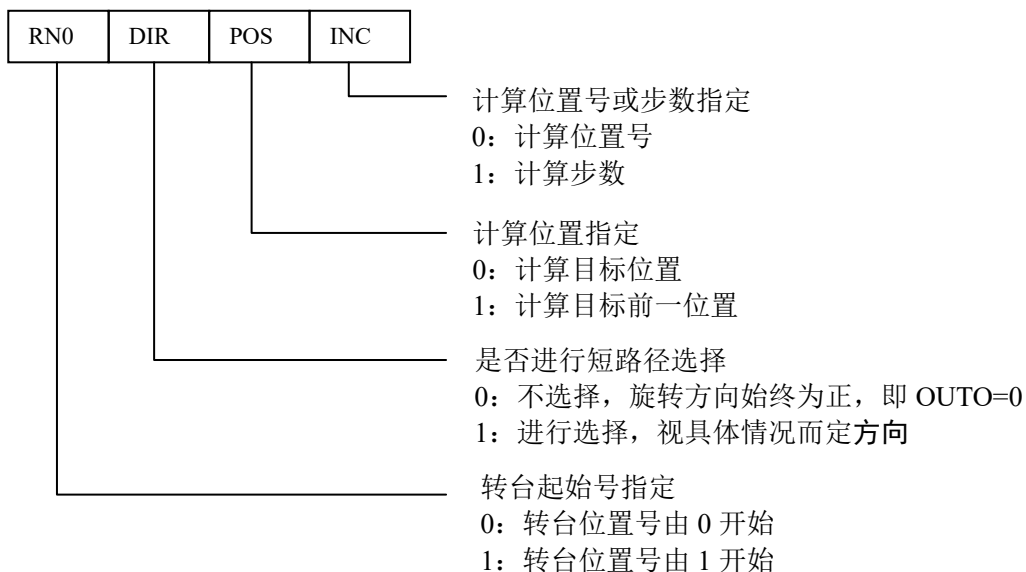


4.12 ROTB（二进制旋转控制）

- 指令功能
用于回转控制，如刀架、旋转工作台等。指令有如下功能：选择短路径的回转方向；计算由当前位置到目标位置的步数，或计算由当前位置的前一位置到目标位置的前一位置的步数；计算目标前一位置的位置号。
- 梯形图格式



- 控制条件
ACT =0: 不执行指令，OUTE 与 OUTO 保持原值；
=1: 执行指令，结果输出至 OUTE 和 OUTO 中。
- 相关参数
FMT: 数据格式：



CNT : 转台分度位置数；

SIZE : 指定 IN_W, IN_D 和 OUTE 地址长度，(1, 2, 4 字节)；

IN_W : 当前位置地址，存放当前位置号。地址号为 R、X、Y、F、G、K、A、D、DC 以及 DT 等；

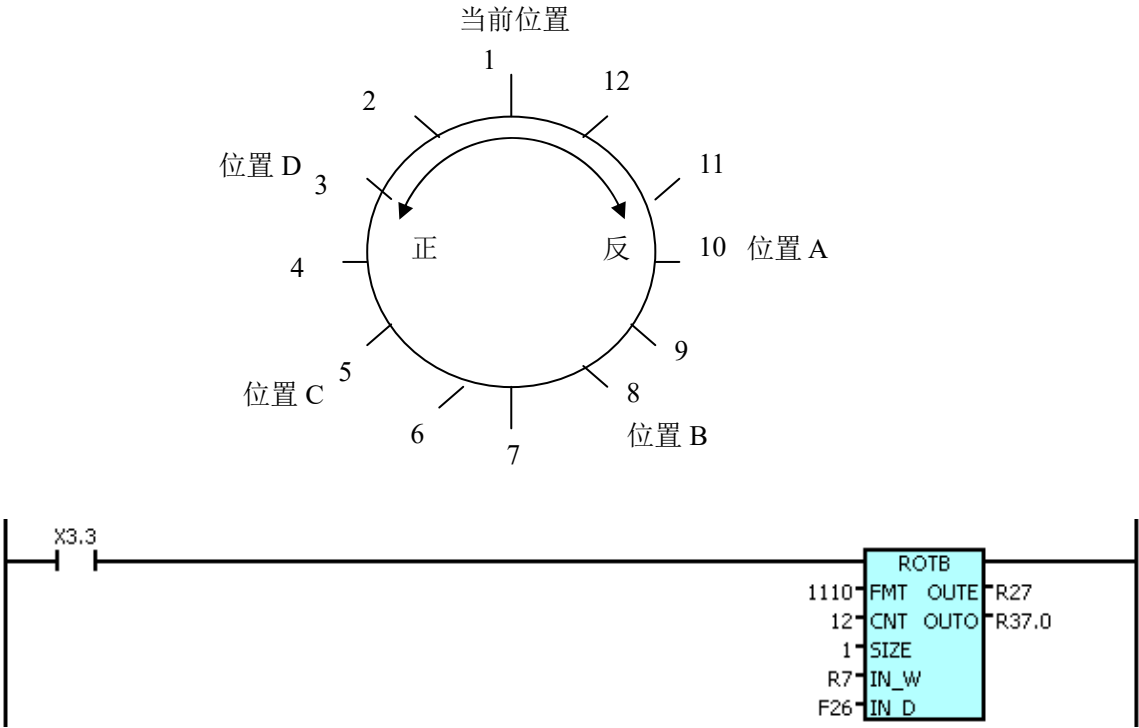
IN_D : 目标位置地址，存放目标位置号。地址号为 R、X、Y、F、G、K、A、D、DC 以及 DT 等；

OUTE: 计算结果输出地址。地址号为 R、Y、G、K、A、D、DC 以及 DT 等；

OUTO: 旋转方向输出，使转台的位置号增加的方向为正方向（FOR）；若减少则为反方向（REV）。当 OUTO=0 时，为正向旋转；OUTO=1 时，为反向旋转。地址号为 R、Y、G、K 以及 A 等。

- 程序示例

例：有一转台刀架如下，当前位置处于 1 号刀位：



说明：进行短路径旋转，计算目标位置的前一位置的位置号。当前位置号 $R7=1$ ，转台分度位置数 $CNT=12$ ，则 $X3.3=1$ 时：
F26=10 目标位置为 A 时， $R27=11$ ， $R37.0=1$ ；
F26=8 目标位置为 B 时， $R27=9$ ， $R37.0=1$ ；
F26=5 目标位置为 C 时， $R27=4$ ， $R37.0=0$ ；
F26=3 目标位置为 D 时， $R27=2$ ， $R37.0=0$ 。