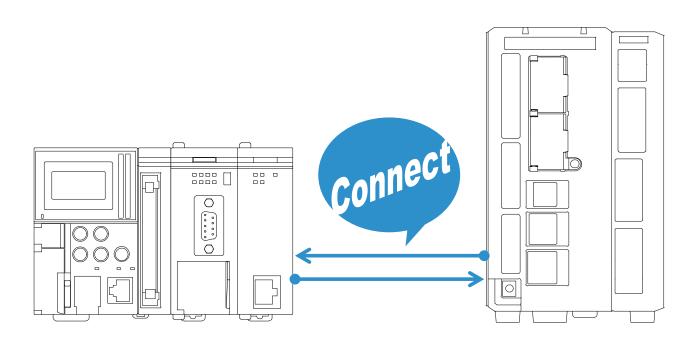
# KEYENCE 基恩士

高速、大容量智能引导式视觉系统

# CV-X系列 便捷设定手册

控制与通讯篇 PLC链接 (基恩士 KV系列)



# 便捷设定手册:控制与通讯篇 PLC链接(基恩士 KV系列)

1. PLC链接确立前(Ethernet PLC链接) 第3页

2. PLC链接确立前(RS-232C PLC链接) 第6页

3. 输出检测值/判定值(PLC链接) 第9页

4. 操作控制器 (PLC链接) *第12页* 

## 关于商标

本书中记载的产品名称等特定名词,是各公司的注册商标或商标。 此外,在正文中,未明确标记TM、®标志。

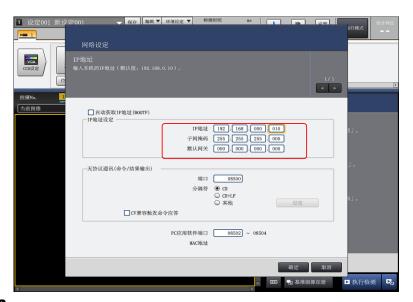
# 1. PLC链接确立前(Ethernet PLC链接)[基恩士KV系列]

## ◎确认CV-X系列的环境设定

为确立PLC链接的程序手册。

【重要】 无法顺利执行时,通过1:1连接PLC与CV-X,请按本资料说明进行设定及动作确认。顺利运行后,根据运用更改各设定。

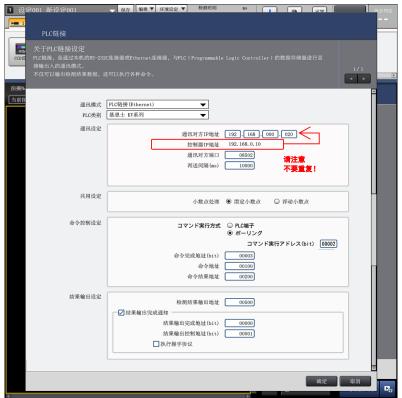
打开控制器的【环境设定】>【外部输出入设定】>【网络】,对CV-X侧的网络(Ethernet)进行设定。



在此进行CV-X侧的网络设定。

IP地址: 192.168.0.10 子网掩码: 255.255.255.0 默认网关: 0.0.0.0

2 选择"确定"暂时关闭"环境设定"画面,打开"环境设定">【外部输出入设定】>【PLC链接】,设定PLC链接。



在此进行PLC链接的设定。

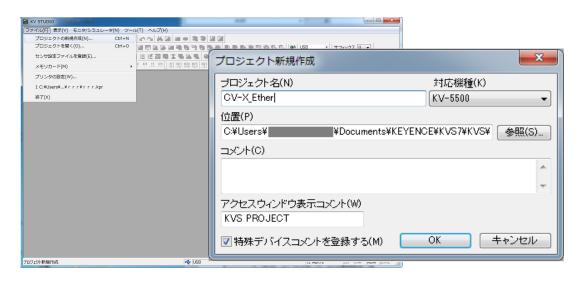
通讯模式: PLC链接(Ethernet) PLC类别: KV系列 通讯对方IP地址: 192.168.0.20 通讯对方端口: 8502 再送间隔[ms]: 10000

※ "通讯对方"是指,连接的KV系列。I此处设定的IP地址与步骤1设定的 "控制器IP地址"的第4位数值不同。

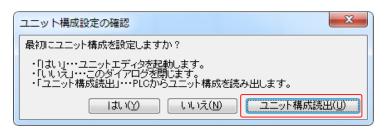
小数点处理:固定小数点命令执行方式:轮循命令完成地址(bit):00003命令地址:00100命令结果地址:00200检测结果输出地址(bit):00500结果输出完成地址(bit):00000结果输出控制地址(bit):00001结果输出完成通知:有效执行握手协议:无效

**3** 选择"确定"关闭"环境设定"画面,重启控制器。

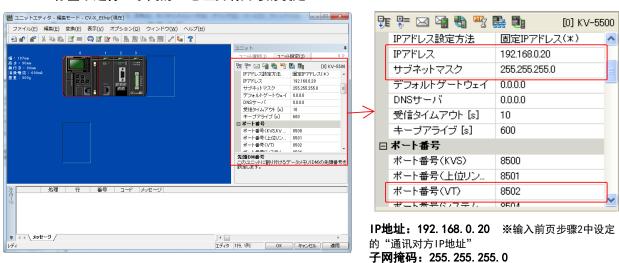
- **┚** 在计算机与PLC连接状态下启动KV STUDIO,选择【文件】>【新建项目】。
- $oldsymbol{2}$  输入"项目名称",选择"对应机种",按"确定"按钮。



在显示的"确认单元结构设定"对话框中选择"读取单元结构"。

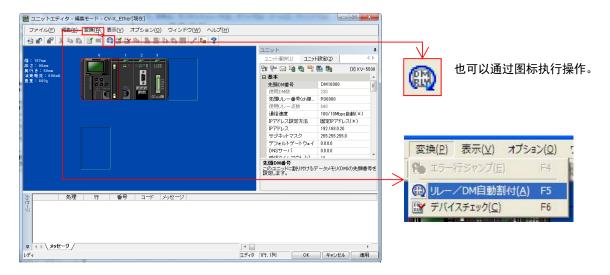


**4** 在工作区内点击CV-X与Ethernet连接的链接单元或CPU单元,启动"单元编辑器",在"单元设定 (2) "标签下进行KV系列的IP地址及端口号的设定。

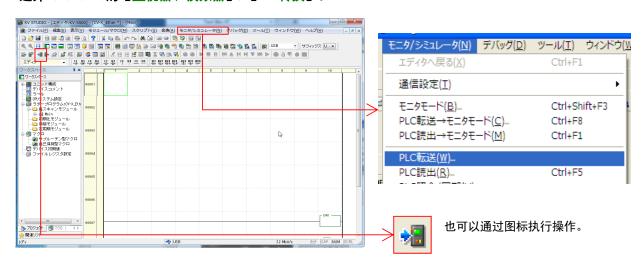


端口号(VT): 8502 ※将多台机器连接到KV时, 可以设定相同的端口号。

**5** 选择单元编辑器的【转换】>【继电器 / DM自动分配】,执行设备分配操作。

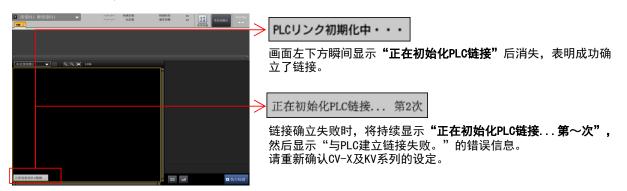


- **6** 保存变更内容,关闭单元编辑器。
- **7** 选择KV STUDIO的【监视器/模拟器】>【PLC转换】。



### **Я** 重启CV-X系列及KV系列。

※请启动KV系列后,再启动CV-X系列。



# 2. PLC链接确立前 (RS-232C PLC链接) [基思士KV系列]

# ◎确认CV-X系列的环境设定

为确立PLC链接的程序手册。

【重要】 无法顺利执行时,请按本资料说明进行设定及动作确认。 顺利运行后,根据应用更改各设定。

1 在 "环境设定" 画面打开【外部输出入设定】>【PLC链接】。



在此设定PLC链接。

通讯模式: PLC链接(RS-232C) PLC类型: KV-L20系列 通讯速度: 115200 停止位: 1 奇偶校验位: 偶数 流控制: 无 数据长度: 8bit(固定) ※上述仅为设定参考示例。请根据连 接对象机器,修改设定。

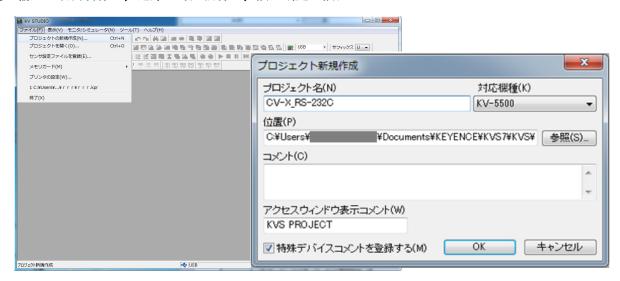
#### 小数点处理:固定小数点

命令执行方式:轮循命令完成地址(bit):00003命令地址:00100命令结果地址:00200检测结果输出地址(bit):00500结果输出完成地址(bit):00000结果输出控制地址(bit):00001结果输出完成通知:有效执行握手协议:无效

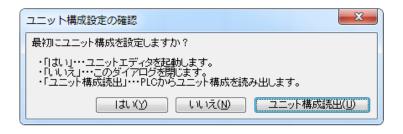
2 选择"确定"关闭"环境设定"画面,重启控制器。

# ◎对KV系列进行设定

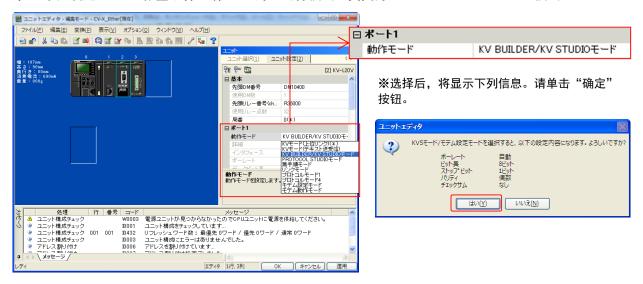
- ₱ 在计算机与PLC连接状态下启动KV STUDIO,选择【文件】>【新建项目】。
- $m{2}$  输入"项目名称",选择"对应机种",按"确定"按钮。



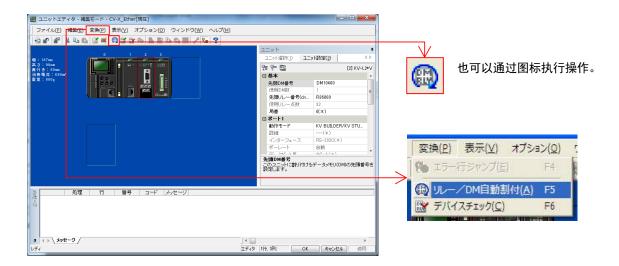
在显示的"确认单元结构设定"对话框中选择"读取单元结构"。



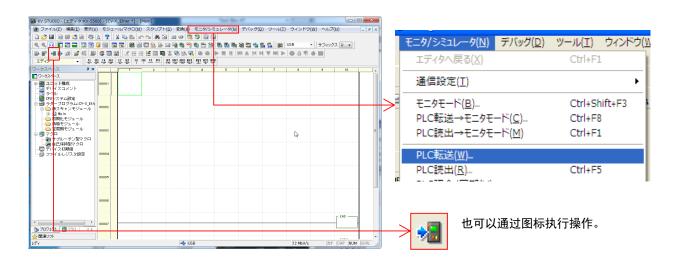
4 在工作区内单击CV-X与RS-232C连接的链接单元,启动"单元编辑器"。 在"单元设定(2)"标签下将"端口1"的"运行模式"变更为"KV BUILDER/KV STUDIO模式"。



**5** 选择单元编辑器的【转换】>【继电器 / DM自动分配】,执行设备分配操作。

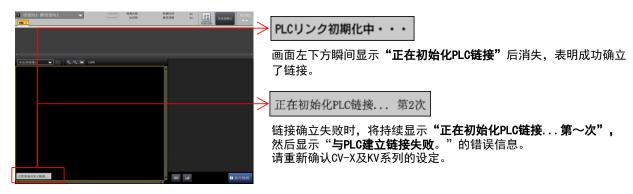


- **6** 保存变更内容,关闭单元编辑器。
- **7** 选择KV STUDIO的【监视器/模拟器】>【PLC转换】。



### **8** 重启CV-X系列及KV系列。

※KV系列启动后,再启动CV-X系列。



# 3. 输出检测值/判定值(PLC链接)【基恩士KV系列】

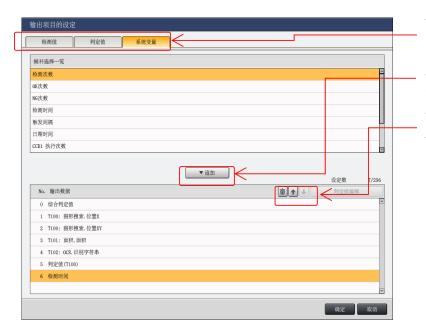
## ◎ 设定输出数据(输出设定)

通过"输出设定"设置输出的各种检测值和判定值。此处阐述任意工具检测值及判定值的分配方法。 (在解释中输出①综合判定、②T100:图形搜索(位置X)、③T100:图形搜索(位置XY)、④T101:面积(面积)、 ⑤T102:0CR(识别字符串)、⑥T100:图形搜索(工具判定值)、⑦T101:面积(工具判定值)、⑧检测时间、 ⑨检测次数)。

**┦** 打开"输出设定",选择"PLC链接"。

添加的同时, 打开"结果输出单元"。

## 2 按"对象选择"按钮,选择输出对象。

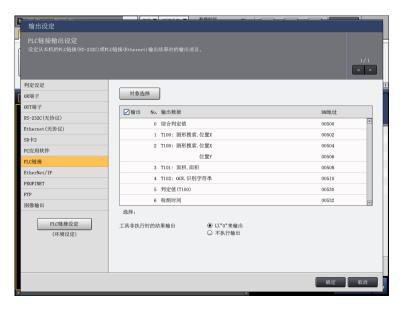


可输出项目被分类在"检测值"、 "判定值"、"系统变量"标签中。

从中选择输出项目,按"追加"按钮后,即可添加输出项目。

可以修改并删除已追加输出项目的输出顺 序。

# **3** 完成添加数据后,按"确定"按钮。确认输出的数据及数据存储器地址。



显示已添加的输出数据,以及这些数据输出的"数据存储器地址"栏。

数据存储器地址的开头是通过【环境设定】>【外部输出入】>【PLC链接】的"检测结果输出地址"指定的位置(上述实例中,数据存储器地址为500)。

关于在数据存储器中的保存形式,请参阅 下一页。

# ◎ 确认向数据存储器的输出形态及输出形态及输出流程

## 1 确认结果输出中使用的数据存储器及字数。

使用【环境设定】>【外部输出入】>【PLC链接】的"检测结果输出地址"、"结果输出完成地址"、"结果输出控制地址"。



- 检测结果输出地址: CV-X指定保存结果数据的先头数据存储器。※通过此地址按照每个数据项目2字(如果是字元的情况, 1字节的字元相当于2字)保存结果数据。
- · 结果输出完成地址(bit):指定数据存储器,以便CV-X通知结果数据写入已经完成。 ※使用地址为1字。
- 结果输出控制地址(bit):指定数据存储器,以便PLC通知结果数据读取已经完成。 ※使用地址为1字。
- 结果输出完成通知:取消本项目勾选状态后,停止结果输出完成地址(bit)的控制。PLC侧无法检测出结果数据的更新时间点。适用于节拍快,只获取最新结果即可的情况。

## 2 确认结果数据保存至数据存储器的实例。

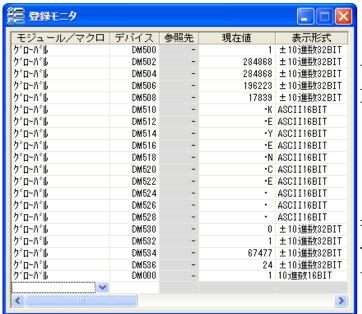
CV-X设定输出下列结果数据。

☑出力	No.	出力データ	DMアドレス
	0	総合判定値	00500
	1	T100: パターンサーチ. 位置X	00502
	2	T100: パターンサーチ. 位置X	00504
		位置Y	00506
	3	T101: エリア. 面積	00508
	4	T102: OCR. 認識文字列	00510
	5	判定值(T100)	00530
	6	判定值(T101)	00532
	7	計測時間	00534
	8	計測回数	00536

#### 【数据项目说明】 ()内表示检测值

- ··· 综合判定 (OK=0 / NG=1)
- · · · T100: 图形搜索 位置X (284.868)
- ··· T100: 图形搜索 位置XY (X=284.868 / Y=196.223)
- ••• T101: 面积 面积 (17839)
- · · · T102: OCR 识别字符串 ("KEYENCE")
- · · · T100: 图形搜索 工具判定值 (OK=0 / NG=1)
- ··· T101: 面积 工具判定值 (OK=0 / NG=1)
- · · · · 检测时间 (67.477ms) · · · · 检测次数 (24次)

PLC将如下保存数据(通过CV-X端的"小数点处理"选择"固定小数点"时) ※下列为KV STUDIO的"登录监视器"功能画面。



…判定值 0K=0 / NG=1 使用2Word保存 …小数型数据扩大1000倍,使用2Word保存 284.868→284868

输出XY数据后,按照X→Y顺序2Word2Word进行保存

···整数型数据直接使用2Word保存

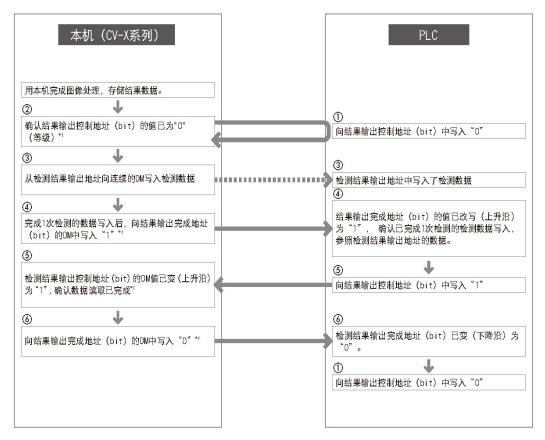
字符数据每个字符2Word,采用ASCI1编码方式保存 ※输出"字符串"时,根据设定字符数变更DM的使用数量。 左侧示例情况下,输出OCR工具的"识别字符串",字符 串为"KEYENCE"7个字符。但由于OCR工具【字符切割设 定】>【字符数】为"10",因此,使用了DM510~529的 20个Word(10个字符)。变更字符数设定后,使用的DM会 出现偏差,所以,可以变更时,建议设定在输出设定的最 后。

…判定值 OK=0 / NG=1 使用2Word保存

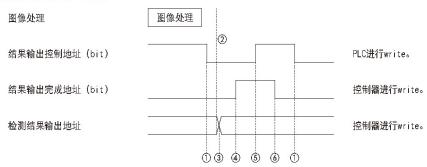
系统变量保持整数型数据不变,小数型数据扩大1000倍,使用 2Word保存

\*\*\* 结果数据输出完成地址(数据输出完成时: 1)

## 3 典型的结果输出过程



\*1[结果输出完成通知]无效时,不执行。



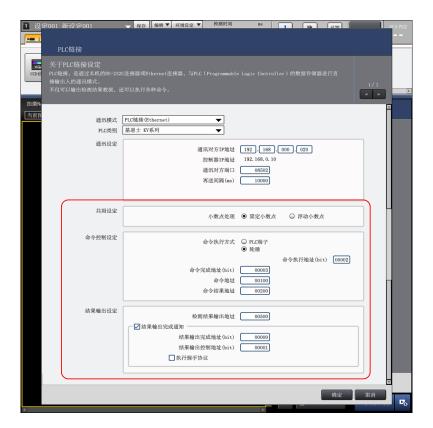
## 步骤1"结果输出设定"的结果输出过程的动作差

- ① "结果输出完成通知"**有效**,"执行握手协议"**有效**时 确保按照上述过程运行,从CV-X输出的所有结果数据均传送到PLC。 请注意:如果PLC不控制结果输出控制地址(bit),直接重复检测处理时,会导致CV-X侧的输出缓存溢出, 无法进行触发输入。
- ②"结果输出完成通知"**有效**,"执行握手协议"**无效**时 <u>(初始值)</u> 上述过程②⑤中,不对CV-X的结果输出控制地址(bit)的数值进行确认。 由此可以提高输出速度。另外,在PLC侧将通过CV-X写入1的结果输出控制地址(bit)的数值写回为0,可以在PLC侧获知CV-X的结果更新时间点。
- ③ 当"结果输出完成通知"无效时(此时,"执行握手协议"也无效) 上述步骤②⑤中,除不确认CV-X的结果输出控制地址(bit)的数值外,也不更新步骤④⑥中CV-X的结果 输出完成地址(bit)的数值。由此,可以进一步提高输出速度。 但是,无法在PLC侧获知通过CV-X的结果数据更新时间点。只需要获取最新结果时,可以采用这种方式。

# 4. 操作控制器 (PLC链接) 【基恩士KV系列】

# ◎ 确认CV-X系列的环境设定

1 选择"环境设定"画面的【外部输出入设定】>【PLC链接】,打开"环境设定"画面。



※左侧画面的通讯模式为 "PLC链接 (Ethernet)",本项目(操作控制器) 中设定内容(红框部分)与 "PLC链接 (RS-232C)"是共通的。

# 2 确认操作控制器时必要的各种设定项目。



选择命令执行方式。 此处选择的命令执行方式为"轮循"。

确认下述4个项目使用的数据存储器。

- ・命令地址
- ·命令完成地址(bit)
- · 命令结果地址

可以任意修改使用的数据存储器地址。

请注意:此处指定的地址不能与PLC其他程序中使用的数据存储器重复。

3 选择"确定"关闭"环境设定"画面。

## ◎命令处理流程

通过PLC链接操作控制器时,使用"编号指定命令"。

# 参阅用户手册的"用命令控制/数据输出"章节,确认使用的命令,及编号指定命令中的指定形式。

在此以使用切换检测设定的PW命令(命令编号: 24)时为例进行说明。

#### 编号指定命令的格式

编号指定命令No.为"24"

・发送



\*开头Word设备(命令地址)

・接收



\* 开头Word设备(命令结果地址)

#### 参数(共通)

·d: 存储卡编号 (1~2)

-1: SD1 -2: SD2

•nnn: 检查设定 (0~999)

### 返回值

•0: 成功

• 22: 参数数量、参数范围错误时

• 03:

-检查设定不存在时

- 无存储卡、或无法访问时

-切换目标的检查设定中施加了控制器ID限制时

执行PW命令时,因为需要指定命令编号(24)、切换对象检测设定的SD卡编号(d)、设定编号(nnn)这三类信息,所以,通过作为"命令地址"指定的数据存储器,依次指定2字符的整数值。

命令处理结果 保存在"命令结果地址"指定的地址中。

# 2 关于命令执行步骤

命令执行方法包括 "PLC端子"和 "轮循"。选择 "轮循"后,虽然不需要控制端子,但是为了执行轮循需要进行通讯。所以,与 "PLC端子"相比,有时命令执行速度比较慢。

"PLC端子"

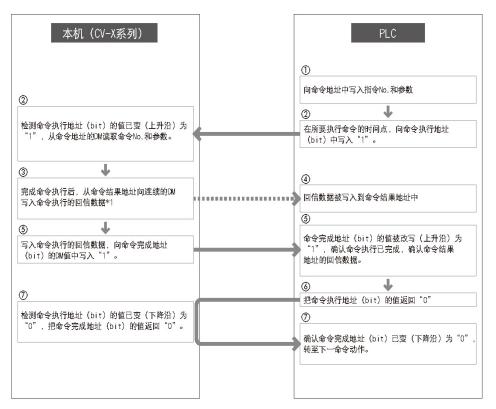
启动输入端子IN15 "PLC端子", 执行命令。

"轮循"

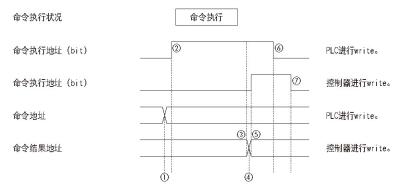
本机常时监视"命令执行地址(bit)"中指定的数据存储器,启动后执行命令。

## 以轮循方式执行命令的步骤(命令处理流程图)

本机和PLC之间的命令执行步骤如下图所示。



\*1命令不同,被回信的数据亦有所不同。详细请通过"控制用通讯命令的详细解说"(6-5页)确认各命令的接收数据。



# ◎ 命令执行步骤实例 保存设定(SS命令)

命令执行步骤的代表实例。接下来,以通过"轮循"命令执行方式,执行不使用命令参数的SS命令(设定保存)情况为例进行介绍。下列蓝框部分为使用KV STUD10的"登录监视器"功能进行确认的画面。

## **1** 确认SS命令(设定保存)的运行情况

①在PLC**命令地址**对应的数据存储器(此处为DM100)中输入SS命令No. **"12"**。

※使用地址为1字符。

②在PLC的**命令执行地址(bit)**对应的数据存储器 (此处为DM002)中写入**1**。 ※使用地址为1字符。

③执行命令。

④确认PLC的**命令完成地址(bit)、命令结果地址**对应的数据存储器(此处分别为DM003、DM200)的数值的变化情况。

モジュール/マクロ	デバイス	参照先	現在値	表示形式
<b>ታ</b> *ロ−ሽ*ル	DM2	-	0	10進数16BIT
<b>ታ</b> *ロ−ሽ*ル	DM3		0	10進数16BIT
<u>ታ፣በ-</u> ለ፣⊮	DM100	-	12	10進数16BIT
ク*ローバ*ル	DM200	-	0	10進数16BIT

モジュール/マクロ	デバイス	参照先	現在値	表示形式
ク・ローハ・ル	DM2	-	1	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM3	-	0	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM100	-	12	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM200	-	0	10進数16BIT

命令成功时: CV-X在命令完成地址(bit)中写入"1"; 在命令结果地址中写入"0"。

モジュール/マクロ	テハイス	参照先	現在値	表示形式
<b>ታ</b> *ロ−시*ル	DM2	-	1	10進数16BIT
<b>ታ</b> *ロ−ሽ*ዜ	DM3	-	1	10進数16BIT
ク*ローハ*ル	DM100	-	12	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM200	-	0	10進数16BIT

命令失败时: CV-X在命令完成地址(bit)中写入"1"; 在命令结果地址中写入"错误代码"。

モジュール/マクロ	デバイス	参照先	現在値	表示形式
ク・ローハ・ル	DM2	-[	1	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM3	-1	1	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM100	-	12	O進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM200	-	3	10進数16BIT

# ◎ 命令执行步骤实例 切换检测设定No. (PW)

命令执行步骤的代表实例。接下来,以通过"轮循"命令执行方式,执行使用命令参数的PW命令(切换检测设定No. )情况为例进行介绍。下列蓝框部分为使用KV STUD10的"登录监视器"功能进行确认的画面。

# 1 确认PW命令(切换检测设定No. )的运行情况

①在PLC**命令地址**对应的数据存储器(此处为DM100)中,输入PW命令No. "**24**",该参数切换对象SD驱动器编号及检测编号。右侧为切换到"SD1"中"23"检测编号的实例。

※使用地址,命令No.:1字符; 其他参数:2字符。

②在PLC的**命令执行地址(bit)**对应的数据存储器(此处为DM002)中写入**1**。 ※使用地址为1字符。

③执行命令。

④确认PLC的**命令完成地址(bit)、命令结果地址**对应的数据存储器(此处分别为DM003、DM200)的数值的变化情况。

モジュール/マクロ	デバイス	参照先	現在値	表示形式
ク゛ローハ゛ル	DM2	-	0	10進数16BIT
ク*ローハ*ル	DM3	-	0	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM100	-	24	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM102	-	1	10進数32BIT
ク*ローハ*ル	DM104	-	23	10進数32BIT
<b>ታ</b> *ロ−ハ*ル	DM200	-	0	10進数16BIT

モジュール/マクロ	デバイス	参照先	現在値	表示形式
<b>グローバル</b>	DM2	-	1	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM3	-	0	10進数16BIT
グ・ローハドル	DM100	-	24	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM102	-	1	10進数32BIT
ク・ローハ・ル	DM104	-	23	10進数32BIT
ク*ローハ*ル	DM200	-	0	10進数16BIT

命令成功时: CV-X在命令完成地址(bit)中写入"1"; 在命令结果地址中写入"0"。

モジュール/マクロ	デバイス	参照先	現在値	表示形式
<b>グローバル</b>	DM2	-	1	_10進数16BIT
グ・ローハドル	DM3	-	1	0進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM100	-	24	10進数16BIT
グ・ローハドル	DM102	-	1	10進数32BIT
グ・ローハドル	DM104	-	23	_10進数32BIT
ク*ローハ*ル	DM200	-	0	10進数16BIT

命令失败时: CV-X在命令完成地址(bit)中写入"1"; 在命令结果地址中写入"错误代码"。

モジュール/マクロ	デバイス	参照先	現在値	表示形式
ク・ローハ・ル	DM2	-	1	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM3	-	1	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM100	-	24	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM102	-	1	10進数32BIT
ク・ローハ・ル	DM104	-	23	10進数32BIT
ク・ローハ・ル	DM200	-	3	10進数16BIT

# ◎ 命令执行步骤实例 判定条件改写(DW)

命令执行步骤的代表实例。接下来,以通过"轮循"命令执行方式,执行指定命令参数的DW命令(判定条件改写)情况为例进行说明。下列蓝框部分为使用KV STUD10的"登录监视器"功能进行确认的画面。

## **1** 确认DW命令(判定条件改写)的运行情况

①在PLC**命令地址**对应的数据存储器(此处为DM100)中依次输入DW的命令No. "45"及其参数。

右侧是将 "T101"面积的上限值替换为 "12345"时的实例。

- ·参数1 101 (工具ID: 101)
- ·参数2 105 ("面积"的判定条件项目ID) →关于判定条件项目ID, 请参阅用户手册。
- ・参数3 0 (上限"0")
- ・参数4 12345000 (值)
  - → "小数点处理" 为 "**固定小数点**" 时, 指定为扩大1000倍以后的数值(12345000)。
  - → "小数点处理"为 "**浮动小数点"**时, 指定为单精度浮动小数点(12345.000)。

※使用地址,命令No.:1字符;其他参数:2字符。





②在PLC的**命令执行地址(bit)**对应的数据存储器 (此处为DM002)中写入**1**。 ※使用地址为1字符。

③执行命令。

④确认PLC**命令完成地址(bit)、命令结果地址** 对应的数据存储器(此处分别为DM003、DM200) 数值的变化情况。

モジュール/マクロ	デバイス	参照先	現在値	表示形式
<u>ታ፣</u> ロ−ሽ፣⊪	DM2	-	1	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM3	-	0	10進数16BIT
ク゛ローハ゛ル	DM100	-	45	10進数32BIT
<u>ታ፣</u> ロ−ሽ*ዜ	DM102	-	101	10進数32BIT
<u>ታ፣</u> ロ−ሽ*ዜ	DM104	-	105	10進数32BIT
<b>ታ</b> *ロ−ሽ*ዜ	DM106	-	0	10進数32BIT
ク・ローハ・ル	DM108	-	12345000	10進数32BIT
ク・ローハ・ル	DM200	-	0	10進数32BIT

命令成功时: CV-X在命令完成地址(bit)中写入"1"; 在命令结果地址中写入"0"。

モジュール/マクロ	デバイス	参照先	現在値	表示形式
ク・ローハ・ル	DM2	-,	1	10進数16BIT
<u>ታ፣</u> ロ−ሽ*ዜ	DM3	-	1	0進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM100	-	45	10進数32BIT
ク・ローハ・ル	DM102	-	101	10進数32BIT
ク*ローハ*ル	DM104	-	105	10進数32BIT
<u>ታ፣</u> ロ−ሽ*ዜ	DM106	-	0	10進数32BIT
<u>ታ፣</u> ロ−ሽ*ዜ	DM108	-	12345000	_10進数32BIT
<u>ታ፣</u> ロ−ኯ፣⊪	DM200	-	0	┛0進数32BIT

命令失败时: CV-X在命令完成地址(bit)中写入"1"; 在命令结果地址中写入"错误代码"。

モジュール/マクロ	デバイス	参照先	現在値	表示形式
<b>ታ</b> *ロ− <b>ハ</b> *ル	DM2	-	1	10進数16BIT
ク*ローハ*ル	DM3	-[	1	10進数16BIT
ク*ローハ*ル	DM100	-	45	10進数32BIT
ク*ローハ*ル	DM102	-	101	10進数32BIT
<b>ታ</b> *ロ− <i>ከ</i> *ル	DM104	-	105	10進数32BIT
<b>ታ</b> *ロ− <i></i> ਮ*ル	DM106	-	0	10進数32BIT
ク*ローハ*ル	DM108	-	12345000	10進数32BIT
りょロール。ル	DM200	-	3	10i進数32BIT

## ◎ 命令执行步骤实例 判定字符串改写(CW)

命令执行步骤的代表实例。接下来,以通过"轮循"命令执行方式,执行将字符串指定为命令参数的CW命令(判定字符串改写)情况为例进行说明。下列蓝框部分为使用KV STUD10的"登录监视器"功能进行确认的画面。

## **1** 确认CW命令(判定字符串改写)的运行情况

①在PLC**命令地址**对应的数据存储器(此处为DM100)中 依次输入CW的命令No. "**43**"及其参数。

右侧是将"T102: OCR工具"的判定字符串改写为 "ABCDE"的实例。

- ·参数1 102 (工具ID: 102)
- ·参数2 1 ("OCR"时,固定为1)
- ・参数3 1 (指定为字符串)
- ·参数4 65 ("A"的ASCII代码值)
- ·参数5 66 ("B"的ASCII代码值)
- ·参数6 67 ("C"的ASCII代码值)
- ·参数7 68 ("D"的ASCII代码值)
- ·参数8 69 ("E"的ASCII代码值)
- ・参数9 0 (字符串末尾必须为0):

※使用地址,命令No.:1字符; 其他参数:2字符。

②在PLC的**命令执行地址(bit)**对应的数据存储器(此处为DM002)中写入**1**。 ※使用地址为1字符。

③执行命令。

④确认PLC的**命令完成地址(bit)、命令结果地址**对应的数据存储器(此处分别为DM003、DM200)的数值的变化情况。



【 モジュール/マクロ │	デバイス	参照先	現在値	表示形式
グ・ローハ・ル	DM2	-	1	10進数16BIT
グ・ローハ・ル	DM3	-	0	10進数16BIT
グ・ローハドル	DM100	-	43	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM102	-	102	10進数16BIT
グ・ローハ・ル	DM104	-	1	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM106	-	1	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM108	-	65	10進数16BIT
グ・ローハ・ル	DM110	-	66	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM112	-	67	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM114	-	68	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM116	-	69	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM118	-	0	10進数16BIT
<b>ታ</b> *ロ∽ሽ*ዜ	DM200	-	0	10進数16BIT

命令成功时: CV-X在命令完成地址(bit)中写入"1":

モジュール/マクロ	デバイス	参照先	現在値	表示形式
ク・ローハ・ル	DM2	-	1	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM3		1	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM100	-	43	10進数16BIT
ク゛ローハ゛ル	DM102	-	102	10進数16BIT
<b>ታ</b> *ロ−ሽ*⊮	DM104	-	1	10進数16BIT
<b>ታ</b> *ロ−ሽ*ዜ	DM106	-	1	10進数16BIT
ク゛ローハ゛ル	DM108	-	65	10進数16BIT
<b>ታ</b> *ロ−ሽ*⊮	DM110	-	66	10進数16BIT
ク゛ローハ゛ル	DM112	-	67	10進数16BIT
ク゛ローハ゛ル	DM114	-	68	10進数16BIT
ク゛ローハ゛ル	DM116	-	69	10進数16BIT
<b>ታ</b> *ロ−ሽ*⊮	DM118		0	10進数16BIT
<b>ታ</b> *ロ−ሽ*ዜ	DM200	-	0	10進数16BIT

命令失败时: CV-X在命令完成地址(bit)中写入"1";

モジュール/マクロ	デバイス	参照先	現在値	表示形式
グ・ローハ・ル	DM2	-	1	10進数16BIT
グ・ローハ・ル	DM3	-	1	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM100	-	43	10進数16BIT
グ・ローハ・ル	DM102	-	102	10進数16BIT
グ・ローハ・ル	DM104	-	1	10進数16BIT
グ・ローハ・ル	DM106	-	1	10進数16BIT
グ・ローハ・ル	DM108	-	65	10進数16BIT
グローバル	DM110	-	66	10進数16BIT
グ・ローバール	DM112	-	67	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM114	-	68	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM116	-	69	10進数16BIT
ク・ローハ・ル	DM118	-	0	10進数16BIT
ク*ローバ*ル	DM200	-	3	10進数16BIT

有关规格等的变化不再另行通知。

## **KEYENCE CORPORATION**

1-3-14, Higashi-Nakajima, Higashi-Yodogawa-ku, Osaka, 533-8555, Japan 电话: +81-6-6379-2211

**奥地利** 电话: +43 22 36-3782 66-0 **比利时** 电话: +32 1 528 1222 **巴西** 

电话: +55-11-3045-4011 加拿大

**加拿大** 电话: +1-905-366-7655 **中国** 

电话: +86-21-68757500 **捷克共和国** 电话: +420 222 191 483 **法国** 电话: +33 1 56 37 78 00

**德国** 电话: +49 6102 36 89-0 **香港** 电话: +852-3104-1010

**匈牙利** 电话: +36 1 802 73 60 **印度** 

印度 电话: +91-44-4299-4192 印度尼西亚

电话: +62-21-2939-8766

**意大利** 电话: +39-02-6688220 **韩国** 

电话: +82-31-789-4300 **马来西亚** 电话: +60-3-2092-2211 墨西哥

墨西哥 电话: +52-81-8220-7900 荷兰 电话: +31 40 20 66 100

**波兰** 电话: +48 71 36861 60 **罗马尼亚** 电话: +40 269-232-808

新加坡 电话: +65-6392-1011 斯洛伐克 电话: +421 2 5939 6461

**斯洛文尼亚** 电话: +386 1-4701-666

电话: +386 1-4701-666 **瑞士** 电话: +41 43-45577 30

**台湾** 电话: +886-2-2718-8700 www.keyence.com

泰国

电话: +66-2-369-2777 英国及爱尔兰

电话: +44-1908-696900

**美国** 电话: +1-201-930-0100

**越南** 电话: +84-4-3760-6214

14KC1-MAN-1044

