

軸同期操作に失敗し、X2が移動しませんでした

開始時の状態

位置情報: ミクロン

126663

186663

X1

X1は正常に起動し、ステータスはx0x23です。

X2

X2は正常に起動し、ステータスは0x21です。

終了状態

126663

186663

X1

X1軸が正しい目標位置に移動しました。 x1軸は0x28です

X2

X2は移動せず、ステータスは常に0x21でした

ステータスの根拠は次のとおりです。

6-5-4. Reading the main status (MSTSW, MSTSB)

MSTSW

MSTSB1								MSTSB0							
15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
SPDF	SPRF	SEOR	SCP5	SCP4	SCP3	SCP2	SCP1	SSC1	SSC0	SINT	SERR	SEND	SENI	SRUN	SSCM

Bit	Bit name	Details
0	SSCM	Set to 1 by writing a start command. Set to 0 when the operation is stopped.
1	SRUN	Set to 1 by the start pulse output. Set to 0 when the operation is stopped.
2	SENI	Stop interrupt flag When IEND in RENV2 is 1, the PCL turns ON the INT output when the status changes from operating to stop, and the SENI bit becomes 1. (After the main status is read, it returns to 0.) When IEND is set to 0, this flag will always be 0.
3	SEND	Set to 0 by writing start command. Set to 1 when the operation is stopped.