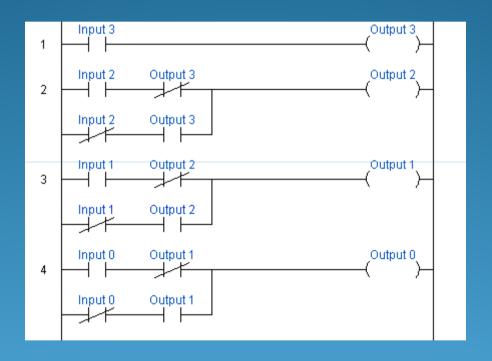
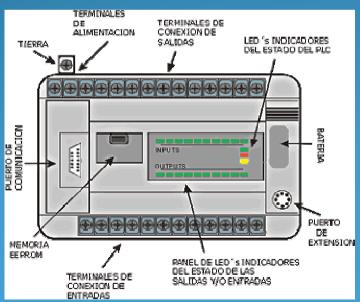
PLC

LADDER



PLC







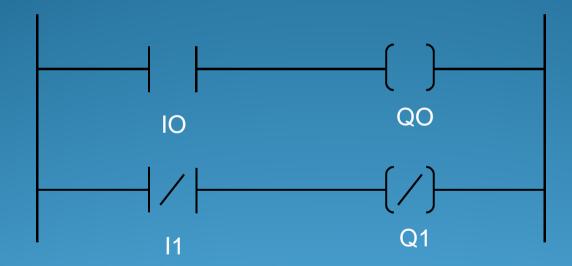


ENTRADAS

LOD (Load) y LODN (Load Not):

SALIDAS

OUT (Output) and OUTN (Output Not):



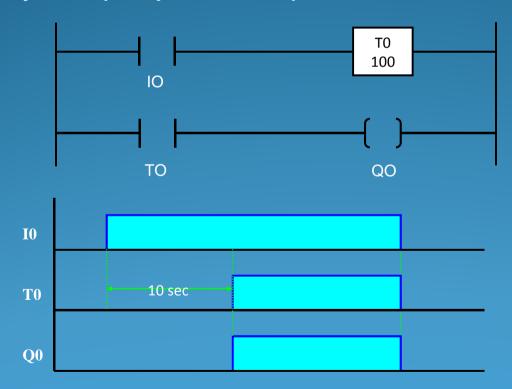
TEMPORIZADORES

TIM, TMH, y TMS (Temporizadores):

Temporizador	Número	Rango	Incrementos
TIM (100-msec)	TIM0 a TIM31	0 a 999,9 seg.	100 mseg.
TMH (10-msec)	TMH0 a TMH31	0 a 99,99 seg.	10 mseg.
TMS (1-msec)	TMS0 a TMS31	0 a 9,999 seg.	1 mseg.

TEMPORIZADORES

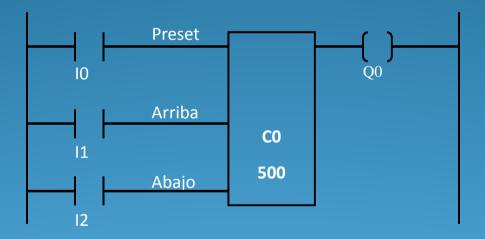
TIM, TMH, y TMS (Temporizadores):



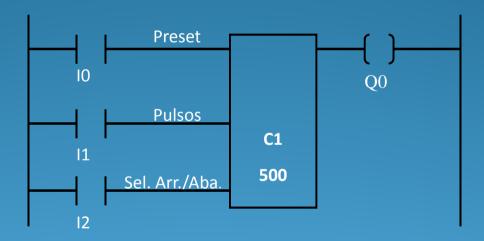
CNT (Contadores):

Contador	Número	Valor de Preset
Reversible de Doble-Pulso	CNT0	
Reversible con Selección Arriba/Abajo	CNT1	Constante o Registro de Datos: 0 a 9999
Acumulador Ascendente	CNT2 a CNT31	

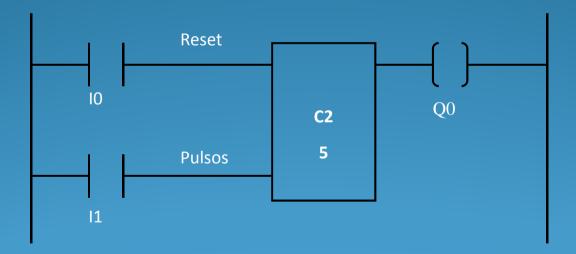
CNT (Contadores): Contador CNT0 Reversible de Doble Pulso



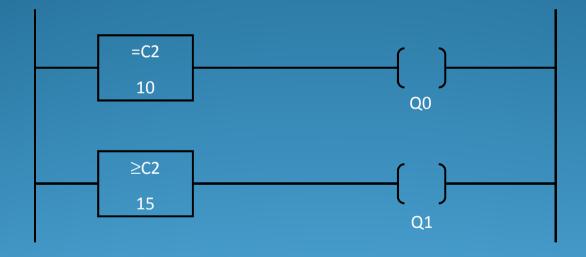
CNT (Contadores): Contador CNT1 Reversible con Selección Arriba/Abajo



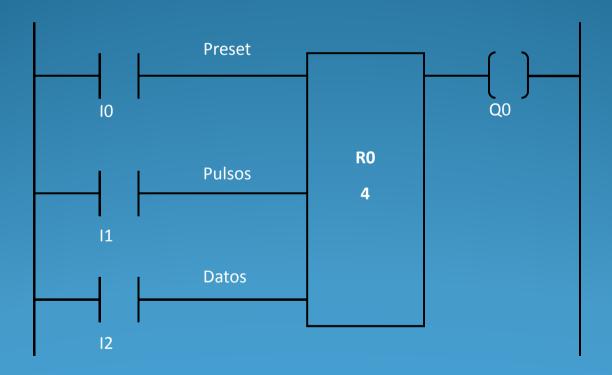
CNT (Contadores): Contador Sumador Ascendente (CNT2 a (CNT31)



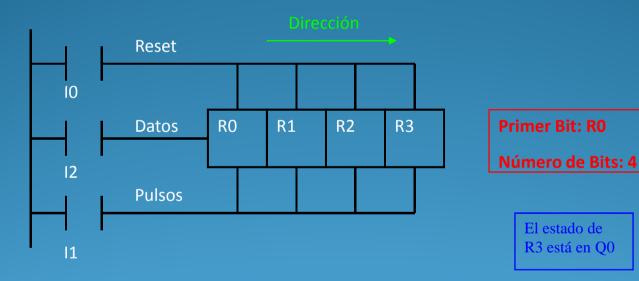
Comparador CC= y CC≥:



Registros de desplazamiento, SFR y SFRN:



Registros de desplazamiento SFR:



Entrada de Reset: Pone a cero cada bit del registro.

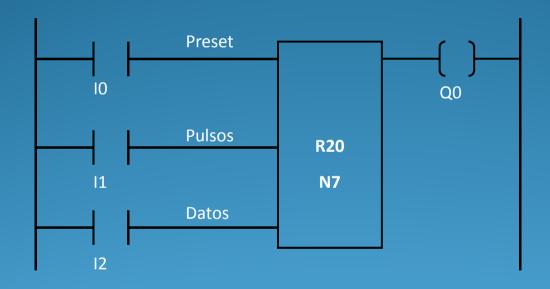
Entrada de pulsos: Provoca la rotación de los datos, con una

transición ascendente.

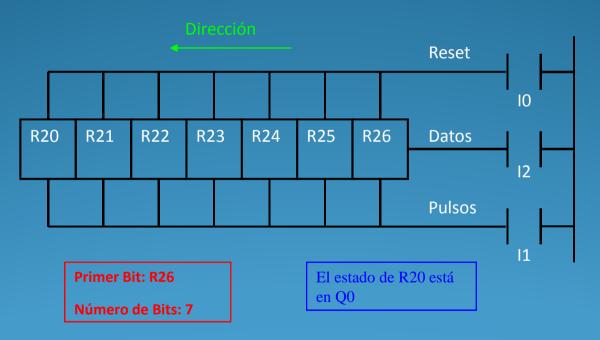
Entrada de Datos: Información que va a ser rotada al primer bit

(R0).

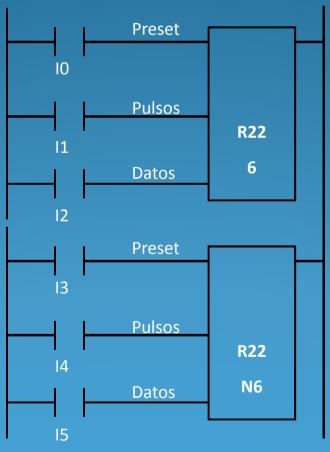
Registros de desplazamiento SFRN:



Registros de desplazamiento SFRN:



Registros de desplazamiento bidireccional:

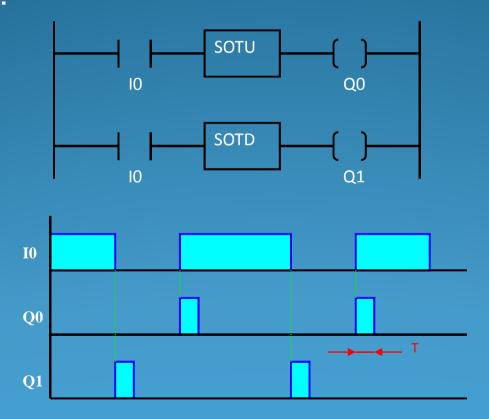


Registros de desplazamiento bidireccional:



Detectores de flanco

SOTU Y SOTD:



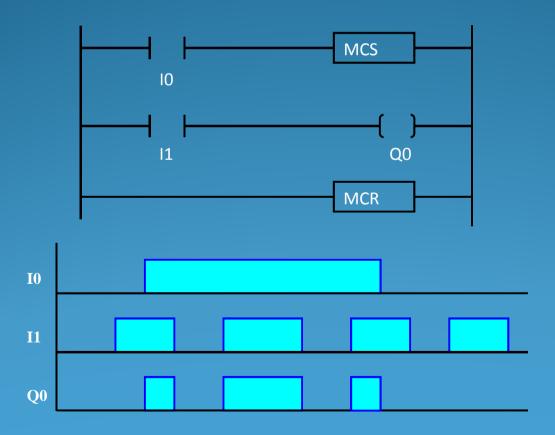
Master clear set, Master clear reset

MCS y MCR:

Instrucción	Estado
SOTU	No detecta flancos
SOTD	No detecta flancos
OUT	Apagadas
OUTN	Encendidas
SET y RST	Mantienen su estado
TIM, TMH y TMS	Se resetean sus valores a cero, y se desactiva su salida
CNT	Se mantiene su cuenta, se desactiva la entrada de pulsos la salida
SFR	Se mantiene el contenido del registro, se desactiva la entrada de pulsos y la salida del último bit es desactivada

Master clear set, Master clear reset

MCS y MCR:



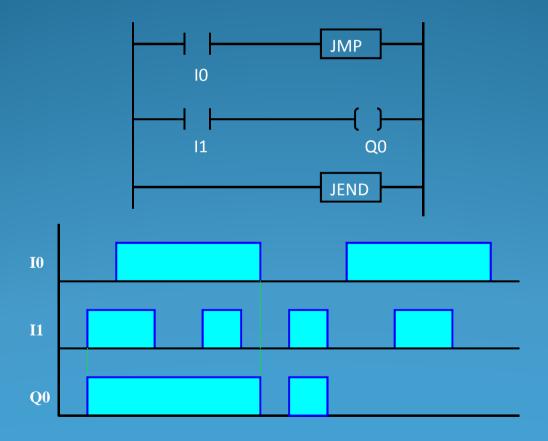
Instrucciones de salto

JMP y JEND:

Instrucción	Estado
SOTU	No detecta flancos
SOTD	No detecta flancos
OUT y OUTN	Mantienen su estado
SET y RST	Mantienen su estado
TIM, TMH y TMS	Mantienen su estado
CNT	Mantienen su estado y la salida, se desactiva la entrada de pulsos
SFR	Mantienen su estado y la salida, se desactiva la entrada de pulsos

Instrucciones de salto

JMP y JEND:



SET y RESET

SET y RST:

