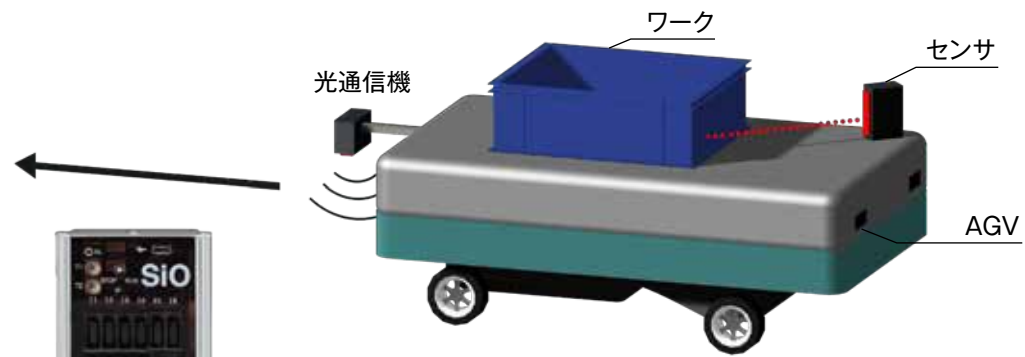


事例 16

AGVと連携をしたい。



- ### 動作フロー
- 1 センサがワークを検知
 - 2 光通信機から発車信号を出力
 - 3 AGVが移動
 - 4 AGVが到着
 - 5 ワークを排出
 - 6 光通信機から発車信号を出力

- ### 必要なもの
- SiO2
 - センサ (入力)
 - 光通信機 (出力)

プログラム入力

出力	ONの条件				状態	OFFの条件								
OUT1 (発車信号)	FLAG1 (ワーク投入)	ON	または	FLAG2 (ワーク排出)	ON	すると	直接値	0.0 秒後	時間	1.0 秒経過	—	—	—	まで
FLAG1 (ワーク投入)	IN1 (センサ)	ON	—	—	—	すると	直接値	1.0 秒後	時間	1.0 秒経過	—	—	—	まで
FLAG2 (ワーク排出)	IN1 (センサ)	OFF	さらに	FLAG3 (初期信号)	ON	すると	直接値	1.0 秒後	時間	1.0 秒経過	—	—	—	まで
FLAG3 (初期信号)	IN1 (センサ)	ON	—	—	—	すると	直接値	0.0 秒後	RUN	OFF	—	—	—	まで