uPLC-Register

Parameter	Beschreibung	Datentyp
8674	Konstante Wert = -1	int16
8675	Konstante Wert = 0	int16
8676	Konstante Wert = 1	int16
8677	Konstante Wert = 2	int16
8678	Konstante Wert = 10	int16
8679	Konstante Wert = 100	int16
8680	Konstante Wert = 1000	int16
8681	Konstante Wert = 1024	int16
8682	Konstante Wert = 4096	int16
8683-8700	Bereich freier Parameter	int16
8026	SPS-Aktivierung: 0→ Programm nicht ausgeführt, 1→ Programm ausgeführt	int16
8027	Anzahl gültiger Anweisungen im SPS	uint16
8028	Erster Timer, alle 6 ms, wenn 8028 nicht 0 ist, wird es dekrementiert, wenn es gleich 0 ist, wird Bit 0 von Parameter 8671 auf 1 gesetzt	int16
8029	Zweiter Timer, alle 6 ms, wenn 8029 nicht 0 ist, wird es dekrementiert, wenn es gleich 0 ist, wird Bit 1 von Parameter 8671 auf 1 gesetzt	uint8
8671	Status der Timer: Bit 0→Timer1, Bit 1→Timer2 oder Status der letzten Operation: Bit 2→negatives Ergebnis, Bit 3→Null-Ergebnis	int16
8672	double-word operation erzwingen: Wenn das Gerät eingeschaltet ist, ist dies 0. Wenn es auf 1 gesetzt ist, wird die erste mathematische Operation, die vom uPLC ausgeführt wird, mit drei Operanden of type double-word durchgeführt. Nach der Ausführung der Operation wird 8672 automatisch auf 0 gesetzt. Das double-word result der mathematischen Operation wird in zwei benachbarten 16-Bit-Registern aufgeteilt. Wenn der Ergebnisparameter PC auf 8683 gesetzt ist, wird das double-word result in 16-Bit-Register aufgeteilt⇒ 8683 (LSB) und 8684 (MSB)	int16
4620	Status der digitaleingänge	int16
4621	Status der digitalausgänge	int16
4622	Bewegungsregler-Tabellenindex	int16
4623	Bewegungsregler-Tabellenindex setzen (die uPLC-Logik setzt diesen Wert zurück, nachdem 4623 = 1 empfangen wurde)	int16
4624	In Kombination mit SET-Funktion verwendet, wenn auf 1 gesetzt, wird die SET-Funktion zur TOGGLE-Funktion (dies bedeutet, wenn Bit gesetzt ist, wird es zurückgesetzt, wenn Bit zurückgesetzt ist, wird es gesetzt).	int16

From:
https://www.nilab.at/dokuwiki/ - **NiLAB GmbH Knowledgebase**

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:integrated_drive_motors:uplc_program

Last update: **2026/09/13 19:56**