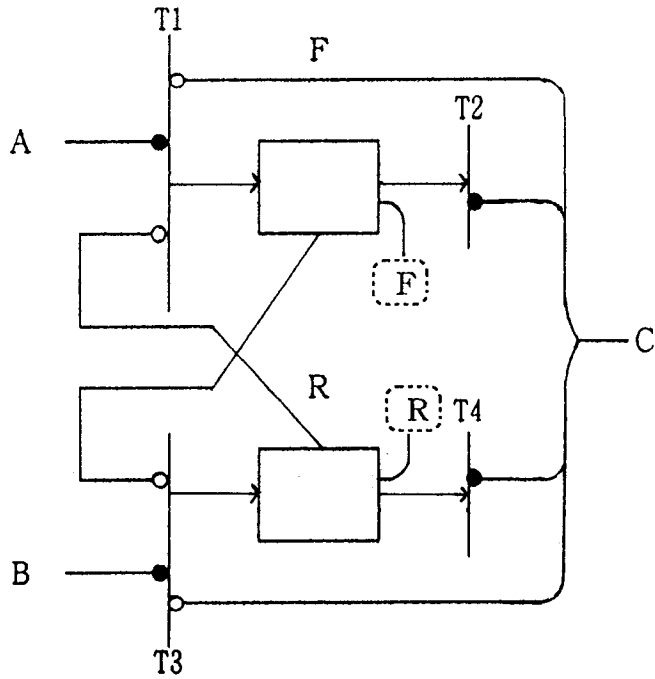


付録 1

- ・ P C プ ロ グ ラ ム （ 先 着 優 先 ）



(a) システムモデル

$$t_1 = a \cdot \bar{f} \cdot \bar{r} \cdot \bar{c}$$

f : set

$$t_2 = f \cdot c$$

f : reset

$$t_3 = b \cdot \bar{r} \cdot \bar{f} \cdot \bar{c}$$

r : set

$$t_4 = r \cdot c$$

r : reset

(b) 論理式

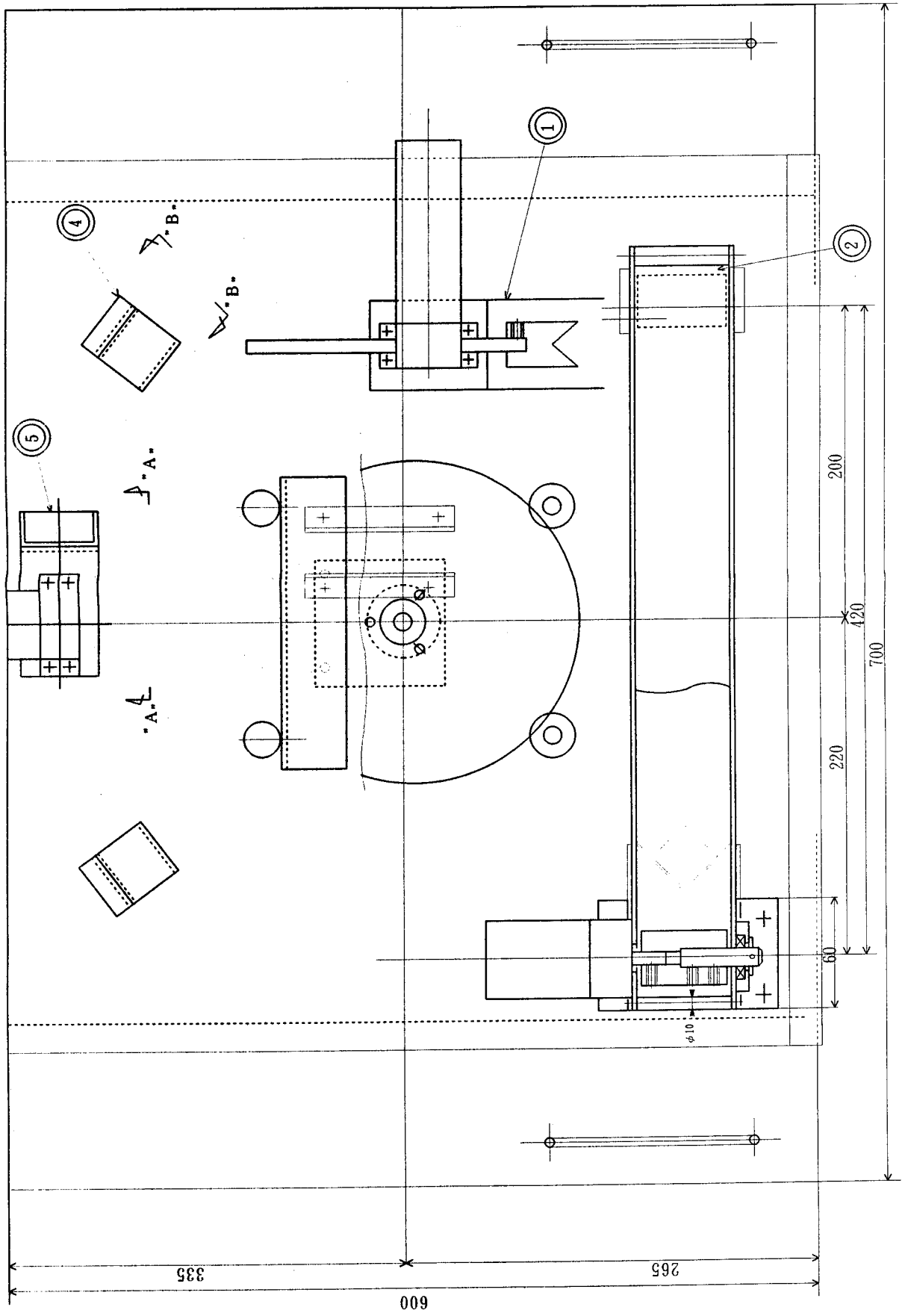
ステップ No.	命令コード	コメント
0	LD A	t1
1	AND・NOT F	
2	AND・NOT R	
3	AND・NOT C	
4	OUT T1	set F
5	OR F	
6	OUT F	
7	LD F	t2
8	AND C	
9	OUT T2	
10	LD・NOT T2	reset F
11	AND F	
12	OUT F	
13	LD B	t3
14	AND・NOT R	
15	AND・NOT F	
16	AND・NOT C	
17	OUT T3	set R
18	OR R	
19	OUT R	
20	LD R	t4
21	AND C	
22	OUT T4	
23	LD・NOT T4	reset R
24	AND R	
25	OUT R	

(c) PCプログラム

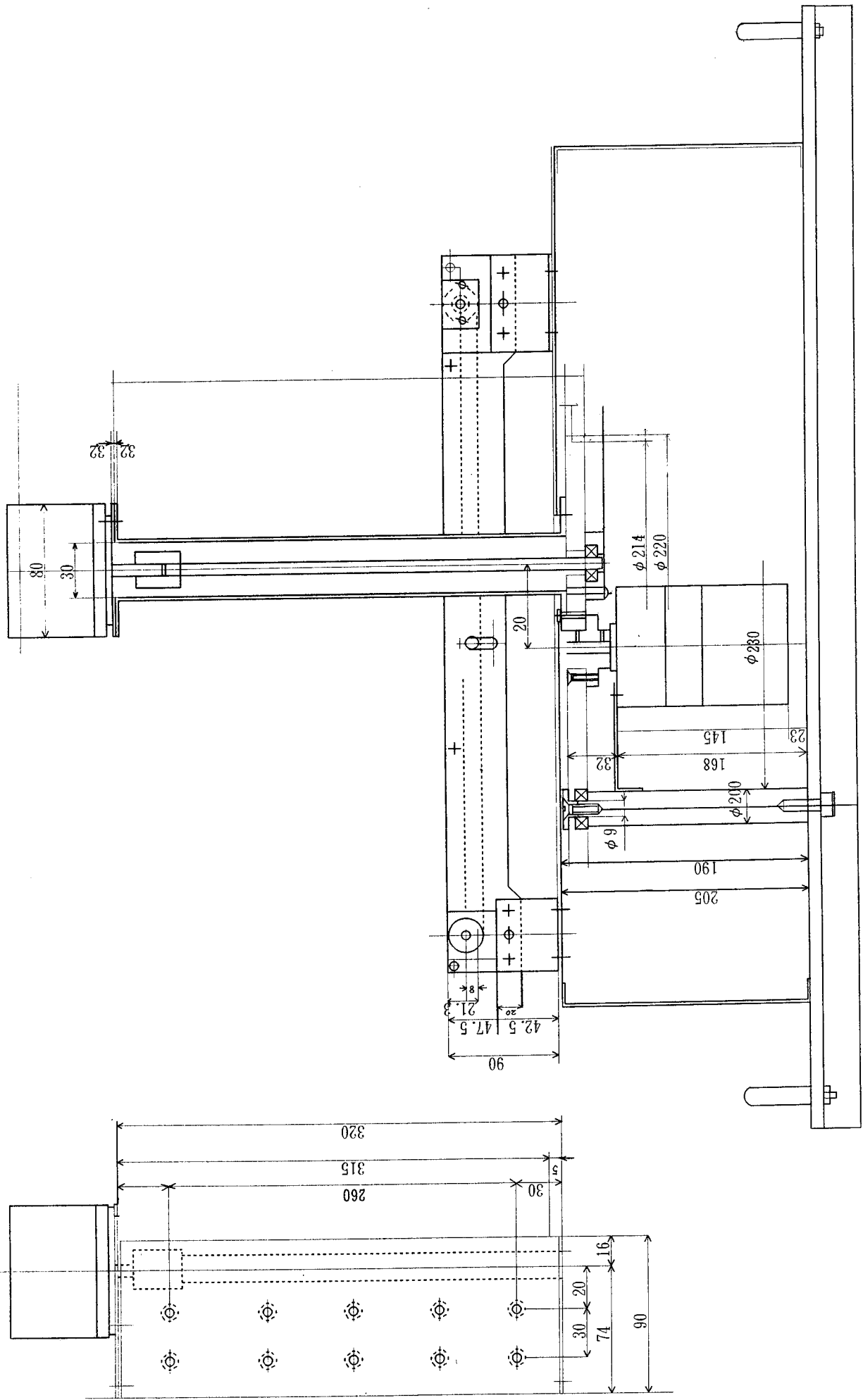
付図1 先着優先のプログラム

付録 2

- 制御対象模擬装置製作資料

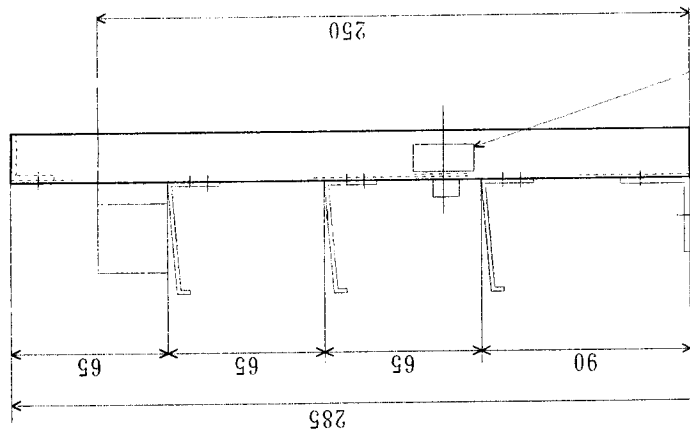


付図2 構造 (その1)

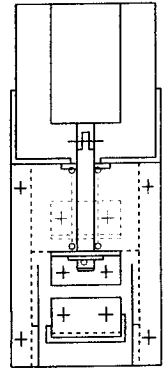
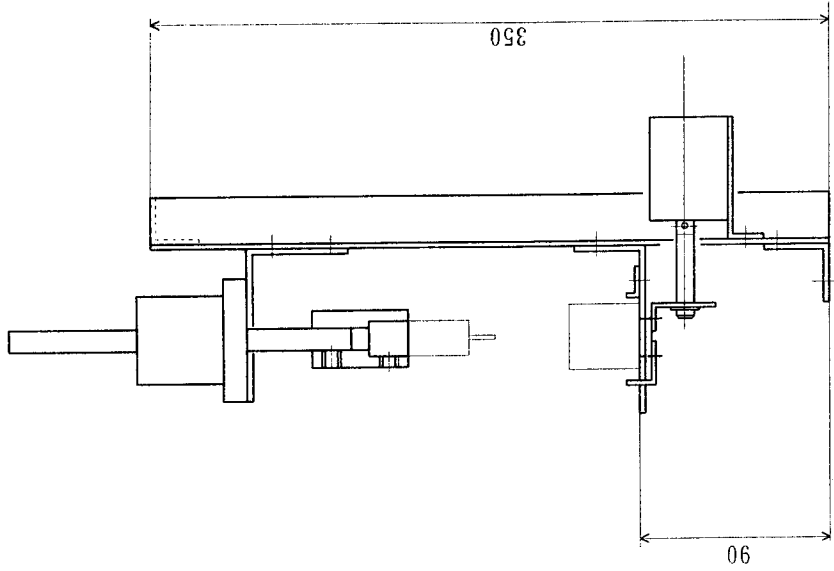


付図3 構造 (その2)

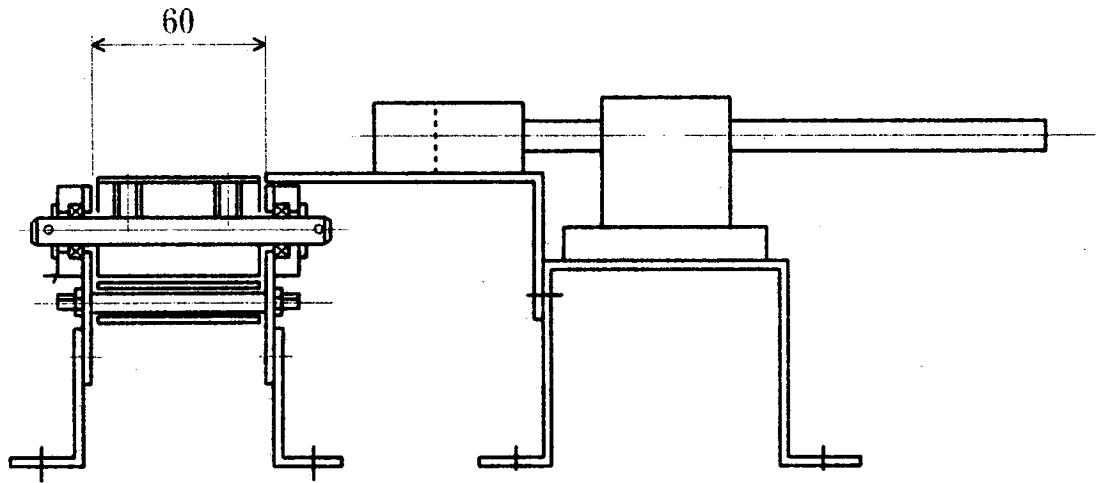
"B"-"B" 矢視



"A"-"A" 矢視



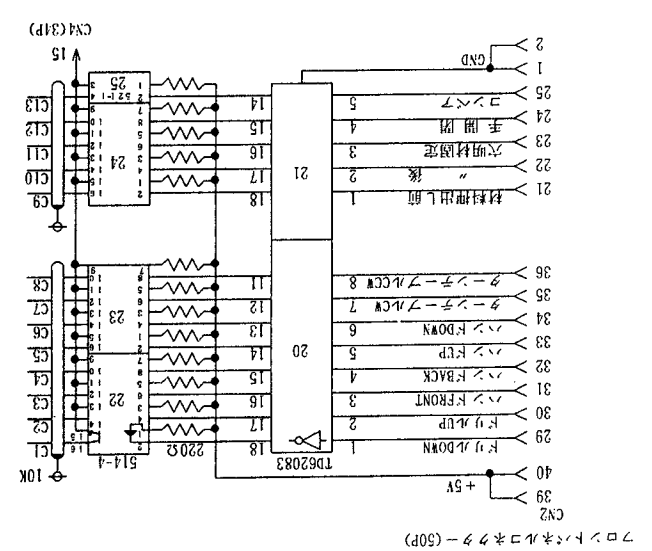
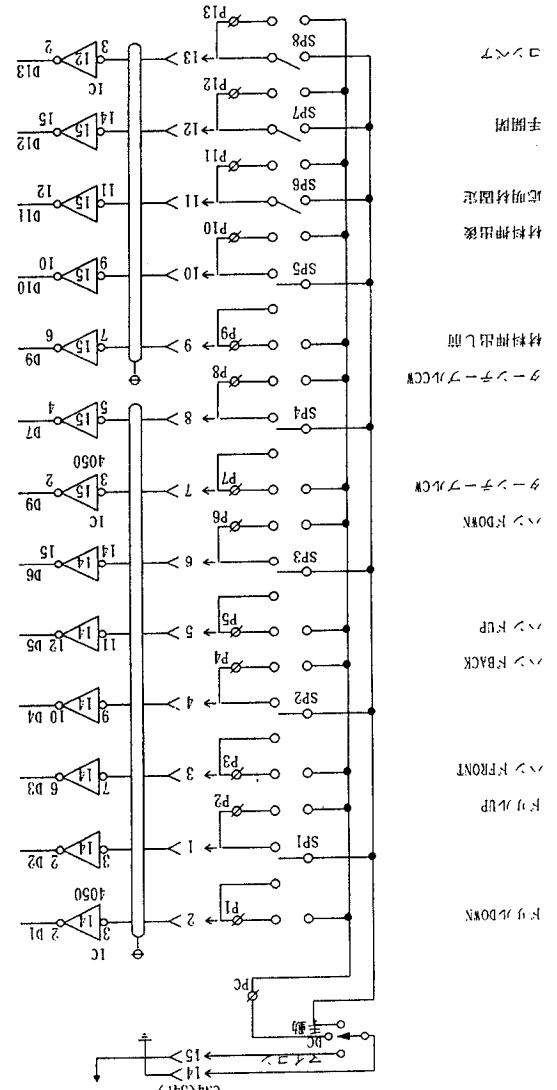
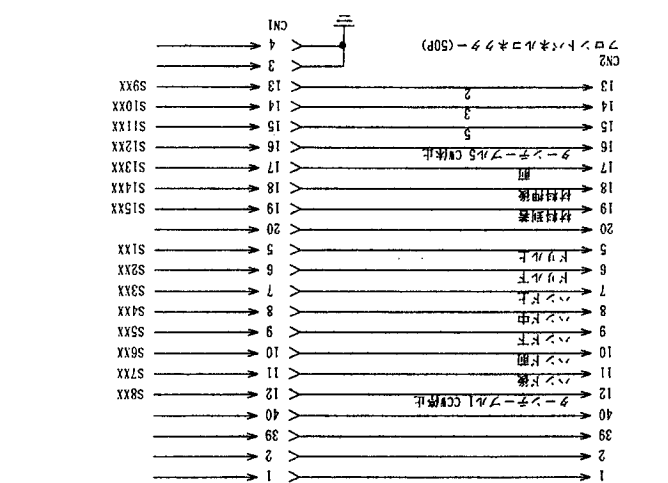
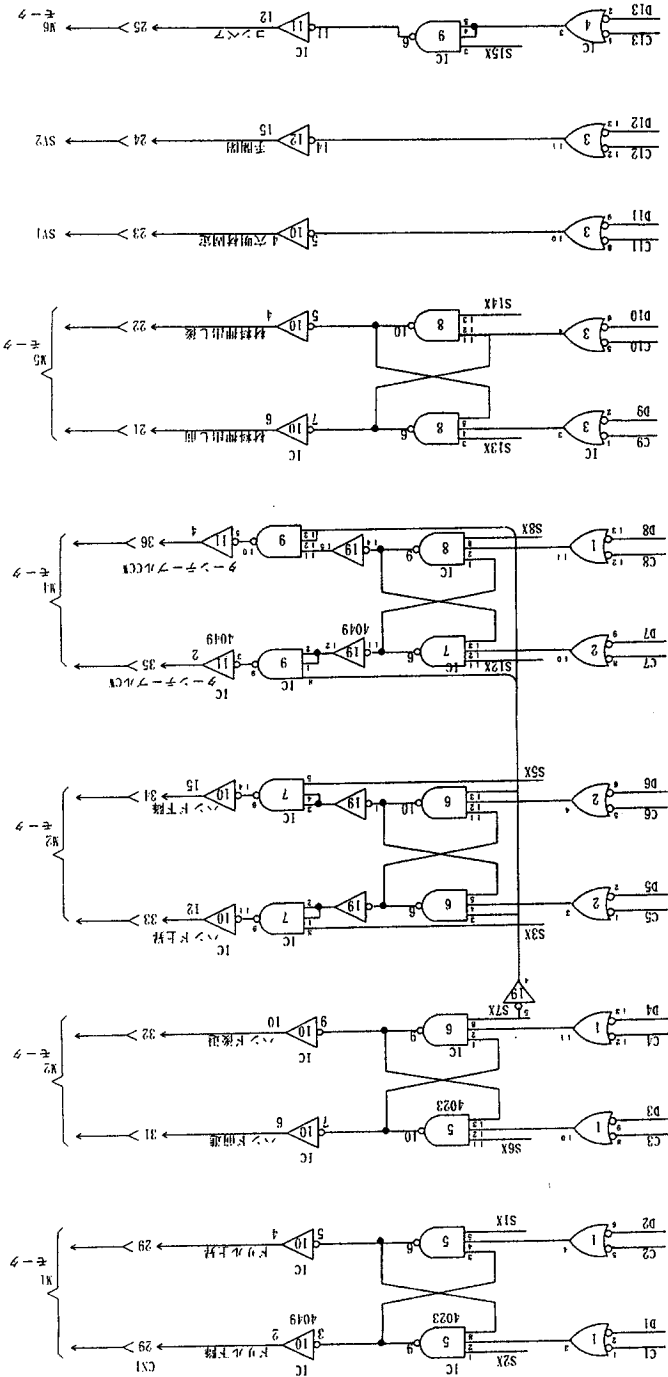
付図4 構造 (その3)



	1		6	ベース		SS41	
	1		5	ボール盤	リニアヘッド	SS41	
	2		4	ラック		SS41	
	1		3	トラバース	マシンハンド式	SS41	
	1		2	コンベア	ベルト式	SS41	
	1		1	押出ユニット	リニアヘッド	SS41	
個数	個数	図番・品番・規番	番号	部 品 名	寸法・形番・ソノ他	材料	重量

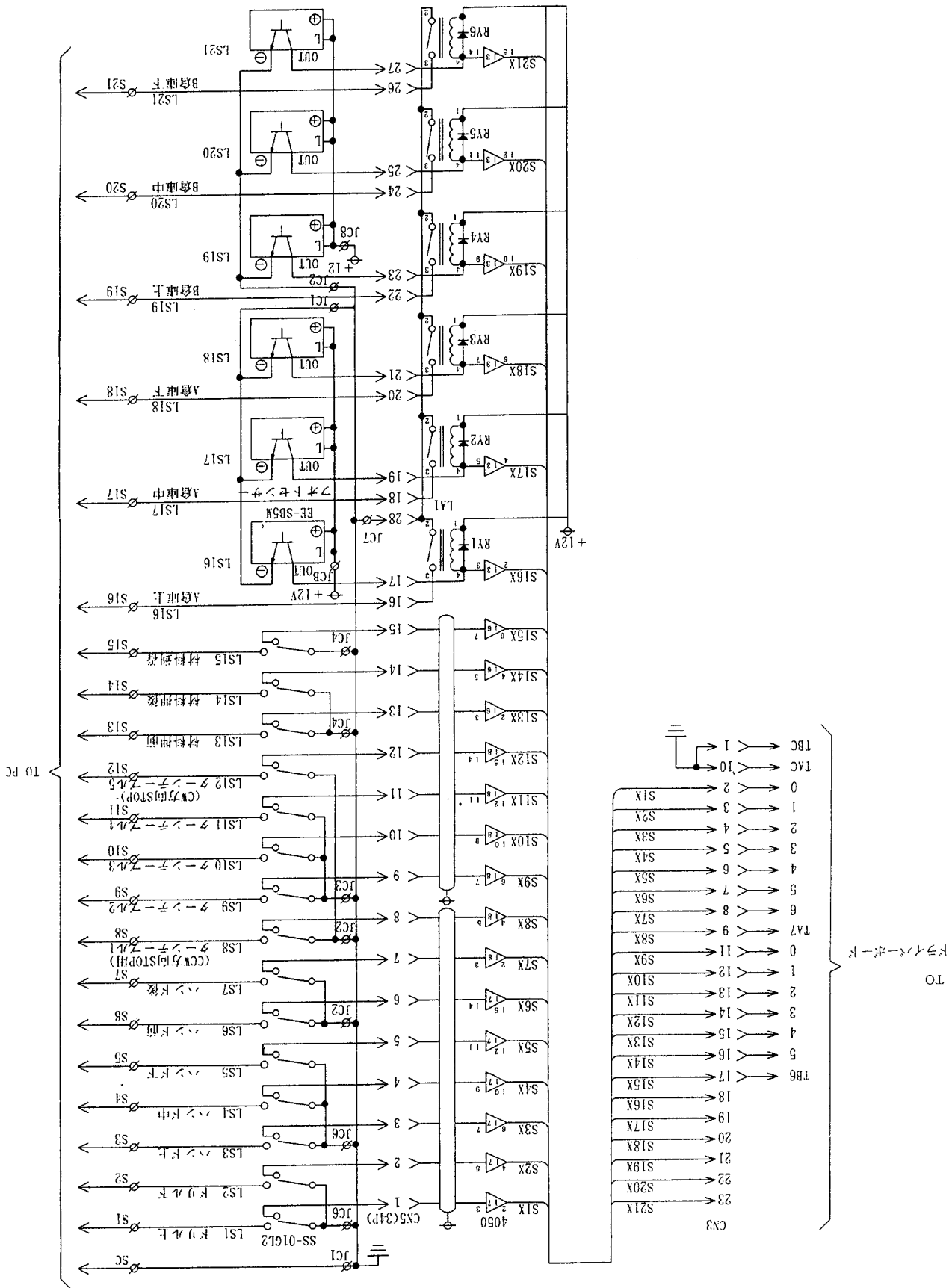
付図5 構造（その4）

付図6 回路 (その1, イタワエースボード)

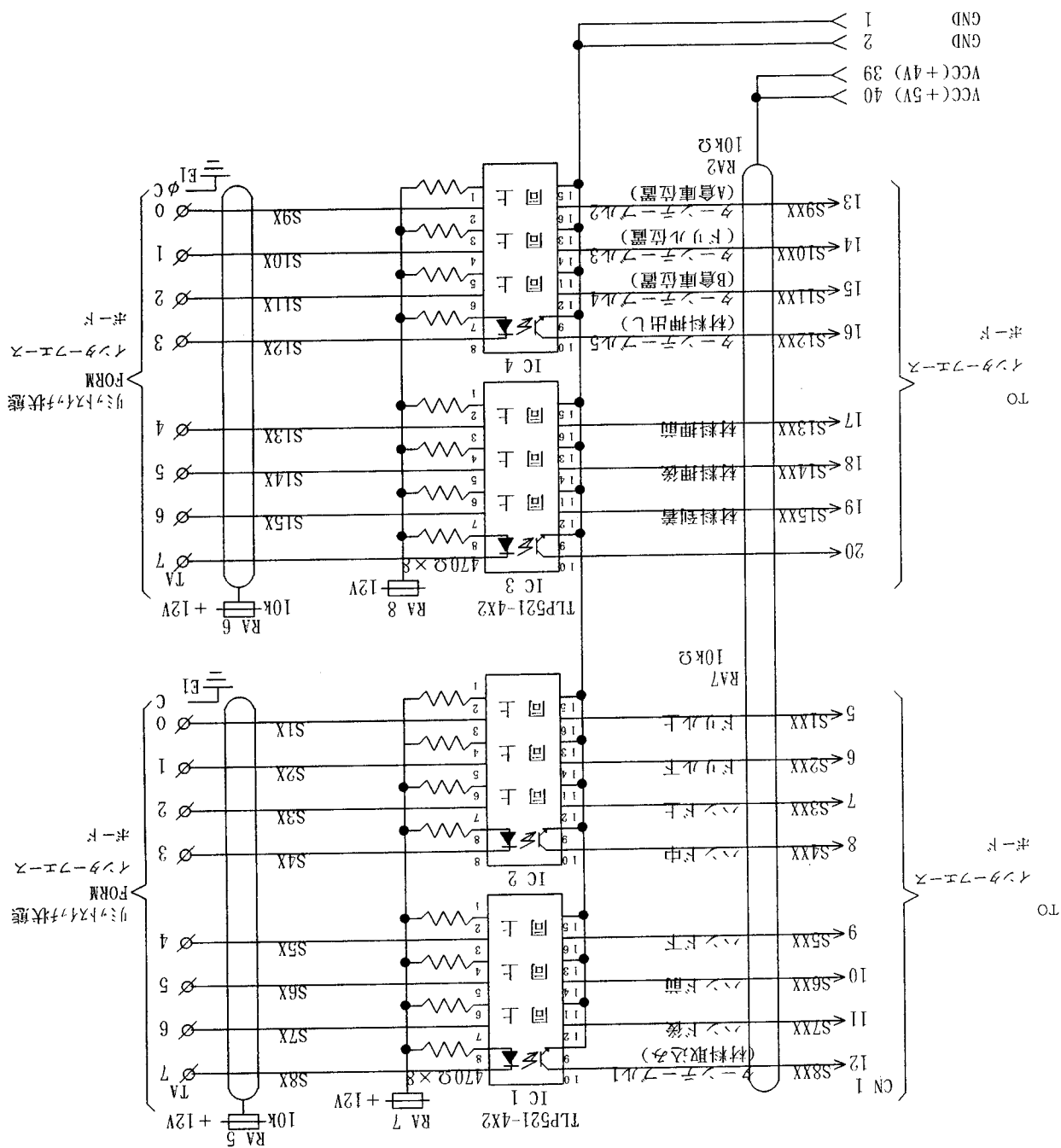


フロントパネルコネクタ-(50P) CN2

付図7 回路 (その2, インタフェースボード)



付図8 回路 (その3, フライバーボード)



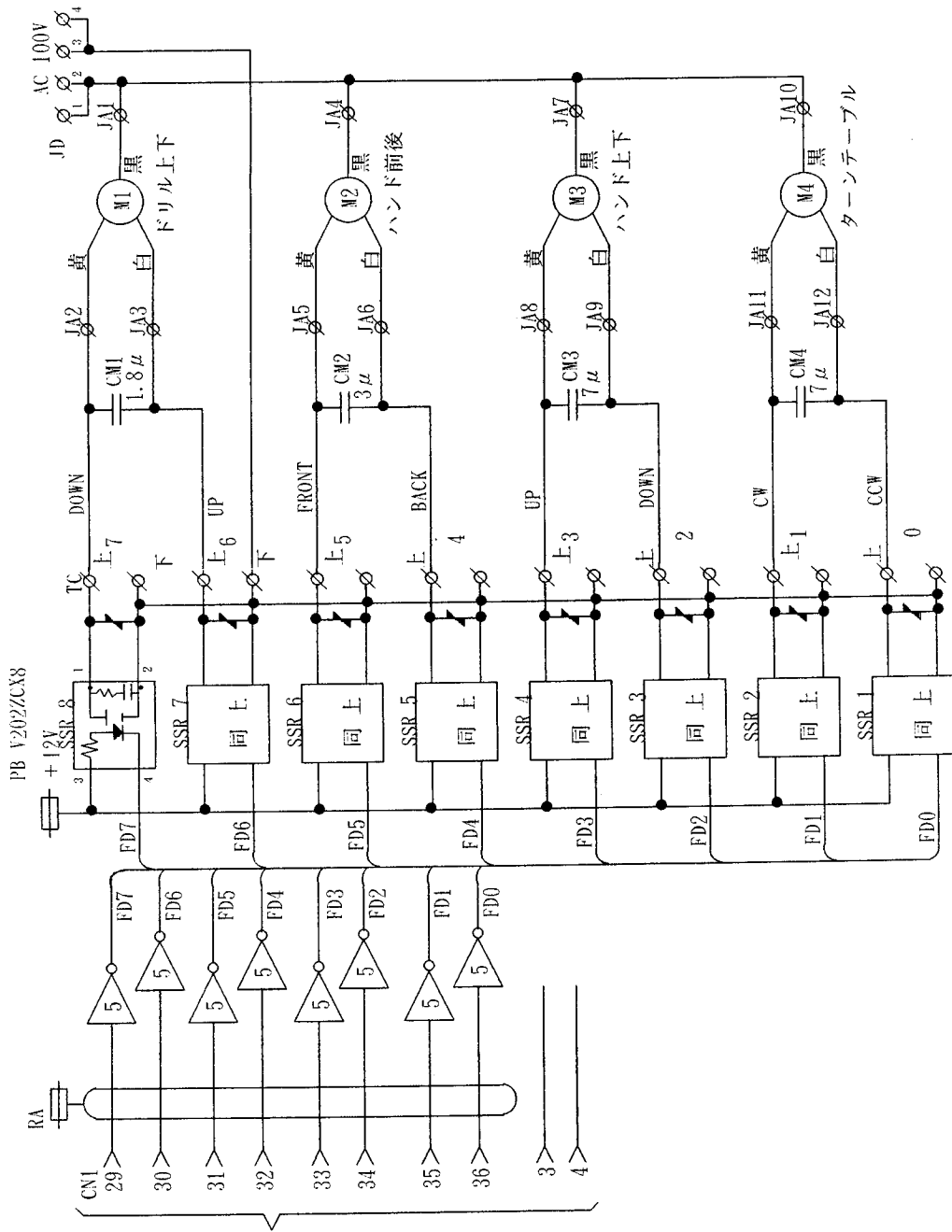
GND 1
GND 2
VCC(+5V) 40
VCC(+4V) 39

TO
インターフェイス
ポート

TO
インターフェイス
ポート

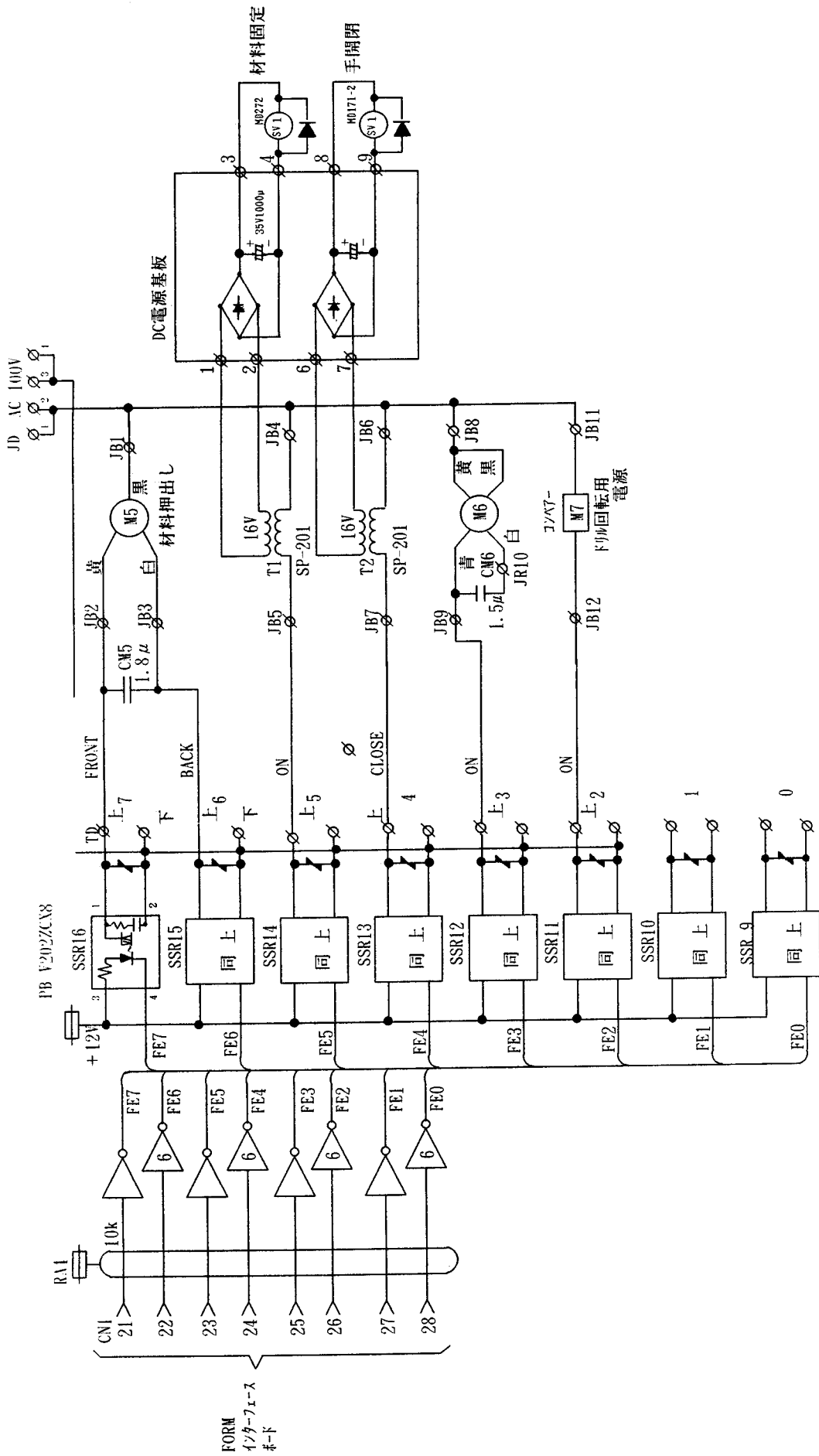
FORM
インターフェイス
ポート

FORM
インターフェイス
ポート



FORM
インタフェース
ボード

付図9 回路 (その4, ドライバーボード)



付図10 回路 (その5, ドライバーボード)