

SIEMENS上海西门子（授权）中国一级代理商-西门子技术支持- 西门子变频器

| | |
|------|---|
| 产品名称 | SIEMENS上海西门子（授权）中国一级代理商- 西门子技术支持-西门子变频器 |
| 公司名称 | 广东湘恒智能科技有限公司 |
| 价格 | .00/件 |
| 规格参数 | 变频器:西门子代理商 触摸屏:西门子一级代理 伺服电机:西门子一级总代理 |
| 公司地址 | 惠州大亚湾澳头石化大道中480号太东天地花园2 栋二单元9层01号房（仅限办公）（注册地址） |
| 联系电话 | 18126392341 15267534595 |

产品详情

“伺服”一词源于希腊语“奴隶”的意思。人们想把“伺服机构”当个得心应手的驯服工具，服从控制信号的要求而动作：在讯号来到之前，转子静止不动；讯号来到之后，转子立即转动；当讯号消失，转子能即时自行停转。由于它的“伺服”性能，因此而得名——伺服系统。

下面，让我们来看一下怎样通过PLC来控制伺服系统吧。

1. 变量添加

在PLC 变量新建一个变量表，用来存储伺服轴变量。

2、工艺对象添加

在“工艺对象”目录下双击“新增对象”，选择运动控制中第一项定位轴。

3、基本参数

a. 驱动器：

添加脉冲发生器pulse_1，并关联脉冲输出变量Q0.0、方向输出变量Q0.1、启动驱动器变量Q0.3以及驱动器就绪变量I0.4

4、扩展参数

a. 机械：根据电机参数，设置电机每转的脉冲数、负载位移、旋转方向。

b. 位置限制：

启用软硬限位开关，（软限位可不勾选）并关联硬件上下限位开关输入，都选择低电平触发。

c. 动态- 常规：

根据编程习惯，选择速度限值单位（mm/s），设置最大转速（500mm/s），设置加速减速时间（0.1s）。

d. 动态- 急停

设置急停减速时间。

e. 回原点- 主动

关联输入原点开关信号，逼近原点方向选负方向，选择高电平触发。逼近速度20就好

5、运动控制指令

MC_Power 命令

MC_Reset 命令

MC_Home 命令 Mode = 3

MC_Halt 命令

MC_MoveAbsolute 命令

MC_MoveRelative 命令

MC_MoveVelocity 命令

MC_MoveJog 命令

以下为部分指令讲解：

a. MC_Power : 启用、禁用轴

“ MC_Power ” 运动控制指令可启用或禁用轴。

必须在定位轴工艺对象已正确组态。没有待决的启用/禁止错误。的前提下才能够运行。

运动控制命令无法中止 “ MC_Power ” 的执行。

禁用轴（输入参数 “ Enable ” = FALSE ）之后，将根据所选 “ StopMode ” 中止相关工艺对象的所有运动控制命令。

b. MC_Reset : 确认故障，重新启动工艺对象

运动控制指令 “ MC_Reset ” 可用于确认 “ 伴随轴停止出现的运行错误 ” 和 “ 组态错误 ” 。

在 RUN 模式下完成下载后，可将轴组态下载到工作存储器。

任何其它运动控制命令均无法中止 MC_Reset 命令。

新的 MC_Reset 命令不会中止任何其它激活的运动控制命令。

c. MC_Home : 使轴归位，设置参考点

使用 “ MC_Home ” 运动控制指令可将轴坐标与实际物理驱动器位置匹配。轴的juedui定位需要回原点。可执行以下类型的回原点：

主动回原点（ Mode = 3 ）自动执行回原点步骤。

被动回原点（ Mode = 2 ）被动回原点期间，运动控制指令 “ MC_Home ” 不会执行任何回原点运动。用户需通过其它运动控制指令，执行这一步骤中所需的行进移动。检测到回原点开关时，轴即回原点。

直接juedui回原点（ Mode = 0 ）将当前的轴位置设置为参数 “ Position ” 的值。

直接相对回原点（ Mode = 1 ）将当前轴位置的偏移值设置为参数 “ Position ” 的值。

d. MC_Halt : 停止轴

通过运动控制指令“ MC_Halt ”，可停止所有运动并以组态的减速度停止轴。未定义停止位置。

e. MC_MoveAbsolute：轴的juedui定位

运动控制指令“ MC_MoveAbsolute ”启动轴定位运动，以将轴移动到某个juedui位置。

要求轴已启用并已回原点。

f. MC_MoveJog：在点动模式下移动轴

通过运动控制指令“ MC_MoveJog ”，在点动模式下以指定的速度连续移动轴。例如，可以使用该运动控制指令进行测试和调试。