

# SIEMENS西门子 中国淮北市智能化工控设备代理商

产品名称	SIEMENS西门子 中国淮北市智能化工控设备代理商
公司名称	浔之漫智控技术(上海)有限公司
价格	.00/件
规格参数	西门子:代理经销商 模块:全新原装 假一罚十 德国:正品现货 实体经营
公司地址	上海市松江区石湖荡镇塔汇路755弄29号1幢一层 A区213室
联系电话	15801815554 15801815554

## 产品详情

说明速度设置为零 (Velocity = 0.0) 时的行为 “ Velocity ” = 0.0 的 MC\_MoveVelocity 任务 ( 如 MC\_Halt任务 ) 可中止激活的运动任务并利用组态的减速度停止轴运动。轴停止运动后, 输出参数 “ InVelocity ” 将指示 TRUE 并至少持续一个程序循环的时间。 “ Busy ” 的值在减速运行期间为 TRUE, 并且随 “ InVelocity ” 一起变为 FALSE。如果设置了参数 “ Execute ” = TRUE, 则锁存 “ InVelocity ” 和 “ Busy ”。启动 MC\_MoveVelocity 任务时, 将设置工艺对象的状态位 “ SpeedCommand ”。轴停止运动后, 将立即设置状态位 “ ConstantVelocity ”。启动新运动任务时, 这两个位均会适应的新情况。1 STEP 7 会在插入指令时自动创建 DB。2 在 SCL

示例中, “ MC\_MoveJog\_DB ” 是背景 DB 的名称。MC\_MoveJog指令的参数参数和类型 数据类型 说明Axis IN TO\_Axis\_1 轴工艺对象JogForward1 IN Bool 只要此参数为TRUE, 轴就会以参数 “ Velocity ” 中指定的速度沿正向移动。参数 “ Velocity ” 的值符号被忽略。(默认值: False) 参数和类型 数据类型 说明JogBackward1 IN Bool 只要此参数为TRUE, 轴就会以参数 “ Velocity ” 中指定的速度沿负向移动。参数 “ Velocity ” 的值符号被忽略。(默认值: False) Velocity IN Real 点动模式的预设速度 (默认值: 10.0) 10.0)限值: 启动/停止速度 |Velocity| 最大速度InVelocity OUT Bool TRUE = 已达到参数 “ Velocity ” 中指定的速度。Busy OUT Bool TRUE = 正在执行任务。CommandAborted OUT Bool TRUE = 任务在执行期间被另一任务中止。Error OUT Bool TRUE = 任务执行期间出错。出错原因可在 “ ErrorID ” 和 “ ErrorInfo ” 参数中找到。ErrorID OUT Word 参数 “ Error ” 的错误 ID (默认值: 0000) 0000)ErrorInfo OUT Word 参数 “ ErrorID ” 的错误信息 ID (默认值: 0000) 0000)1 如果 JogForward 和 JogBackward 参数同时为 TRUE, 则轴将以组态后的减速度停止运动。将通过参数 “ Error ”、 “ ErrorID ” 和 “ ErrorInfo ” 指示错误。下面的值已在 “ 动态 > 常规 ” (Dynamics > General) 组态窗口中组态: 加速度 = 10.0, 减速度 = 5.0

通过 “ Jog\_F ” 在点动模式下沿正方向移动轴。达到目标速度 50.0时, 将通过 “ InVelo\_1 ” 对此情况进行指示。轴会在 Jog\_F 复位后再次制动直到停止。

通过 “ Jog\_B ” 在点动模式下沿负方向移动轴。达到目标速度 50.0时, 将通过 “ InVelo\_1 ” 对此情况进行指示。轴会在 Jog\_B

复位后再次制动直到停止。超驰响应MC\_MoveJog任务可被下列运动控制任务中止：MC\_Home Mode = 3  
MC\_Halt MC\_MoveAbsolute MC\_MoveRelative MC\_MoveVelocity MC\_MoveJog新  
MC\_MoveJog任务可中止下列激活的运动控制任务：MC\_Home Mode = 3 MC\_Halt MC\_MoveAbsolute  
MC\_MoveRelative MC\_MoveVelocity MC\_MoveJog。

MC\_CommandTable (按移动顺序运行轴命令) 指令 针对电机控制轴执行一系列单个运动，  
这些运动可组合成一个运动序列。在脉冲串输出的工艺对象命令表(TO\_CommandTable\_PTO)中，可以组  
态这些单个的运动。1 STEP 7 会在插入指令时自动创建 DB。2 在 SCL  
示例中，“MC\_CommandTable\_DB”是背景 DB 的名称。表格 10- 45 MC\_CommandTable  
指令的参数参数和类型 数据类型 初始值 说明Axis IN TO\_Axis\_1 - 轴工艺对象Table IN  
TO\_CommandTable\_1- 命令表工艺对象Execute IN Bool FALSE  
使用上升沿启动作业运动控制指令入门手册354 设备手册, 01/2015, A5E02486780-AG参数和类型 数据类型  
初始值 说明StartIndex IN Int 1 从此步骤开始命令表处理限制：1 StartIndex EndIndexEndIndex IN Int  
32 从此步骤结束命令表处理限制：StartIndex EndIndex 32Done OUT Bool FALSE MC\_CommandTable  
处理已成功完成Busy OUT Bool FALSE 正在运行CommandAborted OUT Bool FALSE  
该任务在处理期间被另一任务中止。Error OUT Bool FALSE 处理时出错。出错原因会通过参数 ErrorID和  
ErrorInfo. 指出。ErrorID OUT Word 16#0000 错误标识符ErrorInfo OUT Word 16#0000 错误信息Step OUT Int  
0 当前在处理的步骤Code OUT Word 16#0000 当前处理步骤的用户定义标识符可在“命令表”(Command  
Table)组态窗口中创建所需的运动序列，并根据趋势图中的图形视图来检查结果。MC\_CommandTable  
命令类型命令类型 说明Empty 空白用作占位符，以便添加任意命令。  
在处理命令表时，忽略空白条目。Halt 暂停轴。注：该命令仅在“Velocity  
setpoint”命令之后使用。Positioning Relative 根据距离定位轴。  
该命令将按给定的距离和速度移动轴。Positioning Absolute 根据位置定位轴。  
该命令以指定的速度将轴移到给定位置。Velocity setpoint 按给定速度移动轴。Wait 等待给定期间结束。  
“Wait”不会停止已激活的行进运动。Separator 在选定行上方添加“分隔”线。  
利用分隔线，可在单个命令表中定义多个轨迹。执行 MC\_CommandTable 的先决条件：工艺对象  
TO\_Axis\_PTO V2.0 必须已正确组态。工艺对象 TO\_CommandTable\_PTO 必须已正确组态。  
必须释放轴。超驰响应MC\_CommandTable任务可被下列运动控制任务中止：MC\_Home Mode = 3  
MC\_Halt MC\_MoveAbsolute MC\_MoveRelative MC\_MoveVelocity MC\_MoveJog MC\_CommandTable新  
MC\_CommandTable任务可中止下列激活的运动控制任务：MC\_Home Mode = 3 MC\_Halt  
MC\_MoveAbsolute MC\_MoveRelative MC\_MoveVelocity MC\_MoveJog MC\_CommandTable  
启动第一个“Positioning Relative”、“Positioning Absolute”、“Velocity  
setpoint”或“Halt”命令时的当前运动控制作业。

MC\_ChangeDynamic (更改轴的动态设置) 指令 更改运动控制轴的动态设置：  
更改加速时间(加速度)值 更改减速时间(减速度)值 更改急停减速时间(急停减速度)值  
更改平滑时间(冲击)值1 STEP 7 会在插入指令时自动创建 DB。2 在 SCL  
示例中，“MC\_ChangeDynamic\_DB”是背景 DB 的名称。MC\_ChangeDynamic 指令的参数参数和类型  
数据类型 说明Axis IN TO\_Axis\_1 轴工艺对象Execute IN Bool 出现上升沿时开始命令。默认值：  
FALSEChangeRampUp IN Bool TRUE = 根据输入参数“RampUpTime”更改加速时间。默认值：  
FALSERampUpTime IN Real  
在没有冲击限制的情况下，从静止状态加速到组态的最大速度的时间(以秒为单位)。默认值：  
5.00更改将会影响变量 <轴名称>。Config.DynamicDefaults.Acceleration。更改的有效性显示在该变量的描  
述中。ChangeRampDown IN Bool TRUE =使用输入参数“RampDownTime”更改减速时间。默认值：  
FALSE参数和类型 数据类型 说明RampDownTime IN Real  
在没有冲击限制的情况下，轴从组态的最大速度减速到静止状态的时间(以秒为单位)。默认值：  
5.00更改将会影响变量  
<轴名称>。Config.DynamicDefaults.Deceleration。更改的有效性显示在该变量的描述中。ChangeEmergency  
IN Bool TRUE =根据输入参数“EmergencyRampTime”更改急停减速时间 默认值：  
FALSEEmergencyRampTime IN Real 在没有冲击限制的情况下，在急停模式下，轴从组态的最大速度减  
速到静止状态的时间(以秒为单位)。默认值：2.00更改将会影响变量 <轴名称>。Config.DynamicDefaults.

EmergencyDeceleration。更改的有效性显示在该变量的描述中。ChangeJerkTime IN Bool TRUE = 根据输入参数“JerkTime”更改平滑时间。默认值：FALSEJerkTime IN Real 用于轴加速度和减速度的平滑时间（以秒为单位）。默认值：0.25更改将会影响变量 <轴名称>。Config.DynamicDefaults.Jerk。更改的有效性显示在该变量的描述中。Done OUT Bool TRUE = 更改的值已写入工艺数据块。在更改生效时将显示变量的描述。默认值：FALSEError OUT Bool TRUE = 命令执行期间出错。出错原因可在“ErrorID”和“ErrorInfo”参数中找到。默认值：FALSEErrorID OUT Word 错误标识符。默认值：16#0000ErrorInfo IN Word 错误信息。默认值：16#0000执行 MC\_ChangeDynamic 的先决条件：工艺对象 TO\_Axis\_PTO V2.0 必须已正确组态。必须释放轴。超驰响应MC\_ChangeDynamic 命令无法被其它任何运动控制命令中止。新的 MC\_ChangeDynamic 命令不会中止任何已激活的运动控制作业。说明为输入参数“RampUpTime”、“RampDownTime”、“EmergencyRampTime”和“RoundingOffTime”指定的值可以使生成的轴参数“加速度”(acceleration)、“延时”(delay)、“急停延时”(emergency stop-delay)和“冲击”(jerk)超出允许限值。请确保将 MC\_ChangeDynamic 参数保持在轴工艺对象的动态组态设置的限制范围内。

MC\_WriteParam (写入工艺对象的参数) 指令使用 MC\_WriteParam 指令可写入选定数量的参数来通过用户程序更改轴功能。1 STEP 7 会在插入指令时自动创建 DB。2 在 SCL 示例中，“MC\_WriteParam\_DB”是背景 DB 的名称。可以写入公共参数。不能写入“MotionStatus”和“StatusBits”。可写入参数的名称可写入参数的名称Actor.InverseDirection DynamicDefaults.AccelerationActor.DirectionMode DynamicDefaults.DecelerationActor.DriveParameter.PulsesPer DriveRevolutionDynamicDefaults.JerkSensor[1].ActiveHoming.Mode DynamicDefaults.EmergencyDeceleration 可写入参数的名称可写入参数的名称Sensor[1].ActiveHoming.SideInput PositionLimitsHW.ActiveSensor[1].ActiveHoming.Offset PositionLimitsHW.MaxSwitchedLevelSensor[1].ActiveHoming.SwitchedLevel PositionLimitsHW.MinSwitchedLevelSensor[1].PassiveHoming.Mode PositionLimitsSW.ActiveSensor[1].PassiveHoming.SideInput PositionLimitsSW.MinPositionSensor[1].PassiveHoming.SwitchedLevel PositionLimitsSW.MaxPositionUnits.LengthUnit Homing.AutoReversalMechanics.LeadScrew Homing.ApproachDirectionDynamicLimits.MinVelocity Homing.ApproachVelocityDynamicLimits.MaxVelocity Homing.ReferencingVelocity 参数和类型 数据类型 说明PARAMNAME IN Variant 在其中写入值的参数名称VALUE IN Variant 写入到所分配参数的值EXECUTE IN Bool 启动指令。默认值：FALSEDONE OUT Bool 已写入值。默认值：FALSEBUSY OUT Bool 如果为 TRUE，则正在执行指令。默认值：FALSEERROR OUT Real 如果为 TRUE，则发生了错误。默认值：FALSEERRORID OUT Word 错误 IDERRORINFO OUT Word ERRORID 的相关信息 ERRORID 和 ERRORINFO 的条件代码ERRORID(W#16#...)ERRORINFO(W#16#...)说明0 0 成功更改轴 TO-DB 参数8410[1] 0028[1] 设置了无效参数（长度不正确的轴 TO-DB 参数）8410[1] 0029[1] 设置了无效参数（无轴 TO-DB 参数）8410[1] 002B[1] 设置了无效参数（只读轴 TO-DB 参数）8410[1] 002C[1] 设置了有效参数，但未禁用轴ConfigError[2]ConfigError[2]设置了超出范围的有效参数（公共只读轴 TO-DB 参数）ConfigError[3]ConfigError[3]设置了超出范围的有效参数（公共轴 TO-DB 参数）[1] MC\_WriteParam 出错[2] MC\_Power 出错[3] MC\_Power 和 MC\_MoveXXX 或 MC\_CommandTable 出错