

SIEMENS西门子 中国汉中市智能化工控设备代理商

| | |
|------|---|
| 产品名称 | SIEMENS西门子 中国汉中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

动态调整动态调整将轨迹动态值限制为轴动态值。动态调整激活时，会计算运动系统运动的速度曲线，计算时不仅考虑到运动系统运动的动态设置或动态预设值以及动态限值，还考虑到运动系统轴的最大速度、最大加速度和最大减速度。此外，还会考虑定向运动的速度、加速度和减速度的动态默认值和动态限值。使用组态的默认值参数“DynamicAdaption” < 0 时，会使用组态的默认值。在运动系统工艺对象(

通过中间点和目标位置定义圆周轨迹 (S7-1500T)使用运动控制指令“MC_MoveCircularAbsolute”，可以将进行圆周运动的运动系统移动到juedui位置。使用运动控制指令“MC_MoveCircularRelative”，可以将进行圆周运动的运动系统相对于作业处理开始时存在的某个位置进行移动。指定用于定义圆周轨迹的圆周轨迹中间点和目标位置。圆周轨迹可通过起始位置、中间点和目标位置进行计算。运动系统仅可行进小于 360° 的圆周轨迹。

通过这种圆周轨迹定义模式，运动系统可在三维空间中移动。 起始位置
中间点 (“AuxPoint”) 目标位置 (“EndPoint”) 定义中间点和目标位置时，确保信息一致。参数输入使用运动控制指令“MC_MoveCircularAbsolute (页 326)”或“MC_MoveCircularRelative (页332)”的以下参数定义圆周运动的圆周轨迹：
可使用“CircMode”参数定义圆周轨迹定义模式。“CircMode” = 0
时，通过中间点和目标位置定义圆周轨迹。可通过“CoordSystem”参数定义参考坐标系。
可通过“AuxPoint[1..3]”参数定义参考坐标系中圆周轨迹中间点的 x、y 和 z 坐标。
可通过“EndPoint[1..4]”参数定义参考坐标系中目标位置的 x、y、z 和 A 坐标。
最多具有四个插补运动系统轴：- 可通过“DirectionA”参数定义笛卡尔坐标 A 的移动方向（仅适用于“MC_MoveCircularAbsolute”）。具有四个以上插补运动系统轴：-
可通过“EndPoint[5..6]”参数定义参考坐标系中目标位置的 B 和 C 坐标。说明方向运动始终以最短距离逼近目标方向。如果可通过两条长度相等的路径到达目标方向，则运动为正方向。通过中间点和角度定

义圆周轨迹 (S7-1500T)使用运动控制指令“ MC_MoveCircularAbsolute ”，可以将进行圆周运动的运动系统移动到juedui位置。使用运动控制指令“ MC_MoveCircularRelative ”，可以将进行圆周运动的运动系统相对于作业处理开始时存在的某个位置进行移动。 起始位置 中间点 (“ AuxPoint ”) 目标位置 (“ EndPoint ”) 定义中间点和目标位置时，确保信息一致。参数输入使用运动控制指令“ MC_MoveCircularAbsolute (页 326) ”或“ MC_MoveCircularRelative (页332) ”的以下参数定义圆周运动的圆周轨迹：

可使用“ CircMode ”参数定义圆周轨迹定义模式。“ CircMode ” = 0

时，通过中间点和目标位置定义圆周轨迹。可通过“ CoordSystem ”参数定义参考坐标系。

可通过“ AuxPoint[1..3] ”参数定义参考坐标系中圆周轨迹中间点的 x、y 和 z 坐标。

可通过“ EndPoint[1..4] ”参数定义参考坐标系中目标位置的 x、y、z 和 A 坐标。

最多具有四个插补运动系统轴：- 可通过“ DirectionA ”参数定义笛卡尔坐标 A

的移动方向（仅适用于“ MC_MoveCircularAbsolute ”）。具有四个以上插补运动系统轴：-

可通过“ EndPoint[5..6] ”参数定义参考坐标系中目标位置的 B 和 C 坐标。说明方向运动始终以最短距离逼近目标方向。如果可通过两条长度相等的路径到达目标方向，则运动为正方向。7.5.1.2

通过中间点和角度定义圆周轨迹 (S7-1500T)使用运动控制指令“ MC_MoveCircularAbsolute ”，可以将进行圆周运动的运动系统移动到juedui位置。使用运动控制指令“ MC_MoveCircularRelative ”，可以将进行圆周运动的运动系统相对于作业处理开始时存在的某个位置进行移动。圆周轨迹的方向指定的主平面中有两种可能的圆周轨迹。可通过参数“ PathChoice ”指定圆周轨迹的移动方向：“ PathChoice ” = 0

时，使用正旋转方向。“ PathChoice ” = 1 时，使用负旋转方向。 正旋转方向 (“ PathChoice ” = 0)

正旋转方向的目标位置 圆心 起始位置 负旋转方向的目标位置 正旋转方向 (“ PathChoice ” =

1) 通过半径和目标位置定义圆周轨迹 (S7-1500T)使用运动控制指令“ MC_MoveCircularAbsolute ”，可以将进行圆周运动的运动系统移动到juedui位置。使用运动控制指令“ MC_MoveCircularRelative ”，可以将进行圆周运动的运动系统相对于作业处理开始时存在的某个位置进行移动。指定用于定义圆周轨迹的圆周轨迹半径和目标位置。还可定义圆周轨迹的主平面和方向。圆周轨迹通过默认值计算。通过这种运动轨迹定义模式，运动系统仅可在主平面中移动 360 ° 以下的圆周轨迹。定义半径和目标位置时，确保信息一致。参数输入使用运动控制指令“ MC_MoveCircularAbsolute (页 326) ”或“ MC_MoveCircularRelative (页332) ”的以下参数定义圆周运动的圆周轨迹：

可使用“ CircMode ”参数定义圆周轨迹定义模式。“ CircMode ” = 2

时，通过主平面中的圆周半径和目标位置定义圆周轨迹。可通过“ CoordSystem ”参数定义参考坐标系。

可通过“ EndPoint[1..4] ”参数定义参考坐标系中目标位置的 x、y、z 和 A 坐标。

最多具有四个插补运动系统轴：- 可通过“ DirectionA ”参数定义笛卡尔坐标 A

的移动方向（仅适用于“ MC_MoveCircularAbsolute ”）。具有四个以上插补运动系统轴：-

可通过“ EndPoint[5..6] ”参数定义参考坐标系中目标位置的 B 和 C 坐标。说明方向运动始终以最短距离逼近目标方向。如果可通过两条长度相等的路径到达目标方向，则运动为正方向。

可通过“ Radius ”参数定义主平面中圆周轨迹的半径。

可通过“ CirclePlane ”参数定义参考坐标系中圆周轨迹的主平面。可通过“ PathChoice ”参数定义参考坐标系中圆周轨迹的方向。圆周轨迹的主平面可通过“ CirclePlane ”参数定义圆周轨迹移动时所在的参考坐标系的主平面：可通过参数“ CirclePlane ” = 0 将参考坐标系的 xz 平面定义为主平面。

可通过参数“ CirclePlane ” = 1 将参考坐标系的 yz 平面定义为主平面。可通过参数“ CirclePlane ” = 2

将参考坐标系的 xy 平面定义为主平面。圆周轨迹的方向视半径而定，指定的主平面中最多可出现四个圆周轨迹。可通过“ PathChoice ”参数指定圆周轨迹的移动方式：参数“ PathChoice ” = 0

时，使用较短的正向圆弧段。参数“ PathChoice ” = 1 时，使用较短的负向圆弧段。

参数“ PathChoice ” = 2 时，使用较长的正向圆弧段。参数“ PathChoice ” = 3

时，使用较长的负向圆弧段。