

# SIEMENS西门子 中国安康市智能化工控设备代理商

产品名称	SIEMENS西门子 中国安康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

### 定义 sPTP 运动的轴目标位置

(S7-1500T)使用运动控制指令“ MC\_MoveDirectAbsolute ”，可以将进行同步“点对点”运动 (sPTP 运动) 的运动系统移动到juedui位置。使用运动控制指令“ MC\_MoveDirectRelative ”，可以将进行 sPTP 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。在机床坐标系 (MCS) 中输入与轴相关的目标位置。单轴运动由轴的起始位置和目标位置计算得出。运动系统同步移动所有单轴运动。所有运动系统轴同时移动，并同时到达指定的目标位置。行程时间最长的运动系统轴可确定 sPTP 运动的行进时间，从而可确定其它所有运动系统轴的行进时间。参数输入juedui目标位置使用运动控制指令“ MC\_MoveDirectAbsolute (页 337) ”的以下参数定义轴的juedui目标位置：可通过参数“ CoordSystem ” = 100 将 MCS 定义为参考坐标系。可通过参数“ Position[1..4] ”定义轴 A1 到 A4 的juedui目标连接位置。

具有四个以上插补运动系统轴：- 可通过参数“ Position[5..6] ”定义轴 A5 和 A6 的juedui目标连接位置。相对目标位置使用运动控制指令“ MC\_MoveDirectRelative (页 344-345) ”的以下参数定义轴的相对目标位置：可通过参数“ CoordSystem ” = 100 将 MCS 定义为参考坐标系。可通过参数“ Distance[1..4] ”定义轴 A1 到 A4 的相对目标连接位置。

具有四个以上插补运动系统轴：- 可通过参数“ Distance[5..6] ”定义轴 A5 和 A6 的相对目标连接位置。230STEP 7 V18 及以上版本的 S7-1500T 运动系统功能 V7.0功能手册, 11/2022, A5E42063080-AD运动系统功能 (S7-1500T)7.6 可采用同步“点对点”运动方式移动运动系统

### (S7-1500T)7.6.1.2 定义 sPTP 运动的连接目标位置

(S7-1500T)使用运动控制指令“ MC\_MoveDirectAbsolute ”，可以将进行同步“点对点”运动 (sPTP 运动) 的运动系统移动到juedui位置。使用运动控制指令“ MC\_MoveDirectRelative ”，可以将进行 sPTP 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。输入接头坐标系 (JCS) 中的目标位置。单轴运动由接头的起始位置和目标位置计算得出。运动系统同步移动所有单轴运动。所有运动系统轴同时移动，并同时到达指定的目标位置。行程时间最长的运动系统轴可确定 sPTP 运动的行进时间，从而可确定其它所有运动系统轴的行进时间。如果最多具有四个插值运动系统轴，则接头坐标系与世界坐标系相同。参数输入juedui目标位置使用运动控制指令“ MC\_MoveDirectAbsolute (页

337) ”的以下参数定义接头的juedui目标位置：可通过参数“CoordSystem”=101将JCS定义为参考坐标系。可通过参数“Position[1..4]”定义接头J1到J4的juedui目标位置。具有四个以上插补运动系统轴：- 可通过参数“Position[5..6]”定义接头J5和J6的juedui目标位置。相对目标位置使用运动控制指令“MC\_MoveDirectRelative(页344-345)”的以下参数定义接头的相对目标位置：可通过参数“CoordSystem”=101将JCS定义为参考坐标系。可通过参数“Distance[1..4]”定义接头J1到J4的相对目标位置。具有四个以上插补运动系统轴：- 可通过参数“Distance[5..6]”定义接头J5和J6的相对目标位置。7.6.1.3 定义 sPTP 运动的笛卡尔目标坐标 (S7-1500T)使用运动控制指令“MC\_MoveDirectAbsolute”，可以将进行同步“点对点”运动(sPTP运动)的运动系统移动到juedui位置。使用运动控制指令“MC\_MoveDirectRelative”，可以将进行sPTP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。在世界坐标系(WCS)或对象坐标系(OCS)中定义笛卡尔目标坐标。单轴运动由起始坐标和目标坐标计算得出。运动系统同步移动所有单轴运动。所有运动系统轴同时移动，并同时到达其目标位置。行程时间最长的运动系统轴可确定sPTP运动的行进时间，从而可确定其它所有运动系统轴的行进时间。参数输入juedui笛卡尔坐标使用运动控制指令“MC\_MoveDirectAbsolute(页337)”的以下参数定义sPTP运动的juedui笛卡尔目标坐标：可通过参数“CoordSystem”=0、1、2或3将WCS、OCS1、OCS2或OCS3定义为参考坐标系。可通过“Position[1..4]”参数定义笛卡尔juedui目标坐标x、y、z和A。可通过参数“LinkConstellation”定义目标臂定位空间。231运动系统功能(S7-1500T)7.6可采用同步“点对点”运动方式移动运动系统(S7-1500T)STEP 7 V18及以上版本的S7-1500T运动系统功能V7.0功能手册, 11/2022, A5E42063080-AD最多具有四个插补运动系统轴：- 可通过参数“PositionMode”为具有定位功能A的运动系统类型定义将参数“Position[4]”的值解释为轴A4的juedui值还是相对值。这一点仅适用于已为轴A4启用模数功能的情况。- 如果“PositionMode”=1，可通过参数“DirectionA”定义笛卡尔坐标A的移动方向。这一点仅适用于已为轴A4启用模数功能的情况。具有四个以上插补运动系统轴：- 可通过“Position[5..6]”参数定义笛卡尔juedui目标坐标B和C。- 可通过参数“TurnJoint[1..6]”定义接头J1到J6的目标接头位置范围。相对笛卡尔坐标使用运动控制指令“MC\_MoveDirectRelative(页344-345)”的以下参数定义sPTP运动的相对笛卡尔目标坐标：可通过参数“CoordSystem”=0、1、2或3将WCS、OCS1、OCS2或OCS3定义为参考坐标系。可通过“Distance[1..4]”参数定义笛卡尔相对目标坐标x、y、z和A。可通过参数“LinkConstellation”定义目标臂定位空间。具有四个以上插补运动系统轴：- 可通过“Distance[5..6]”参数定义相对目标坐标B和C。- 可通过参数“TurnJoint[1..6]”定义接头J1到J6的目标接头位置范围。接头位置范围如果具有四个以上的插补运动系统轴，可定义接头J1到J6的目标接头位置范围。接头位置范围的参数化值对于运动控制指令“MC\_MoveDirectAbsolute”和“MC\_MoveDirectRelative”是juedui的。接头J1到J6的当前位置设定值通过工艺对象的“

定义sPTP运动的跳转(S7-1500T)多个运动可彼此附加，这种情况下，运动系统会在各个运动间停止。要在各个运动作业之间实现无中断运动控制且不进入静止状态，可将各个运动与几何转换混合。在新运动作业(A2)定义相关参数，其中也混合了以前的作业(A1)。以下示例中，利用当前线性运动(A1)和后续sPTP运动(A2)来解释各种运动跳转。以sPTP运动为例加以说明。运动系统的运动由各个轴的连接位置和运动作业的动态值确定。参数输入使用运动控制指令“MC\_MoveDirectAbsolute(页337)”或“MC\_MoveDirectRelative(页344-345)”的以下参数定义当前运动的跳转：可通过“BufferMode”参数定义运动跳转的模式。可通过“TransitionParameter[1]”参数定义精磨距离。附加运动参数“BufferMode”=1时，会向当前运动附加sPTP运动。当前运动序列(A1)已完成，运动系统将逐渐进入静止状态。随后执行sPTP运动(A2)。混合运动参数“BufferMode”=2时，当前运动将与sPTP运动混合。混合两个sPTP运动时，会使用两个作业中较低的速度。参数“BufferMode”=5时，当前运动将与sPTP运动混合。混合两个sPTP运动时，会使用两个作业中较高的速度。说明混合轨迹运动和sPTP运动混合轨迹运动和sPTP运动时，混合段的速度与参数值“BufferMode”=2或5无关。混合区域中不会超出轴的动态限值。将轨迹运动的加速度和加加速度值设为尽可能大的值。