

SIEMENS西门子 中国银川市智能化工控设备代理商

产品名称	SIEMENS西门子 中国银川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

“ TrackingState ” 变量的特性

(S7-1500T)变量 “ <TO>.StatusConveyor[1..3].TrackingState ” 指示传送带跟踪的状态。变量说明传送带跟踪状态0 OCS 未分配OCS 未分配给支持主值的工艺对象。1 OCS 已分配运动控制指令 “ MC_TrackConveyorBelt ” 已完成，OCS 将被分配给支持主值的工艺对象。可发送已跟踪 OCS 中的第一个轨迹运动作业。2 TCP 同步到 OCSOCS 将被分配给支持主值的工艺对象。已跟踪 OCS 中的第一个轨迹运动作业处于活动状态。3 TCP 跟随 OCSOCS 将被分配给支持主值的工艺对象。已跟踪 OCS 中的第一个轨迹运动作业已完成。运动系统已到达在轨迹运动作业中设定的位置。运动系统跟随 OCS 的运动。<TO>.StatusConveyor[1..3].TrackingState4 TCP 与 OCS 取消同步通过 WCS 中的运动作业或未跟踪 OCS 来结束已跟踪 OCS 中运动系统的运动。运动作业完成后，“ TrackingState ” 变为 0，并且不会再通过对象位置跟踪 OCS。可用于定义 OCS 的作业取决于 “ TrackingState ”。运动控制指令 “TrackingState” 活动作业得到的结果 “ MC_SetOcsFrame ” 0、4 OCS 已重新定义。1, 2, 3 OCS 未重新定义。不再通过传送带跟踪 OCS。

所有运动系统的运动均停止。就此而言，请注意以下相关信息。“ MC_TrackConveyorBelt ” 0、1、4 通过定义的传送带跟踪 OCS。2、3 不再通过传送带跟踪 OCS。

所有运动系统的运动均停止。就此而言，请注意以下相关信息。产品和机器损坏如果带 OCS 的运动系统的运动尚未完成，并且在传送带运行时停止了 OCS，这将导致运动系统的运动中断。应使用 OCS 关闭运动系统的耦合运动，或者停止传送带。两个已跟踪 OCS 之间的运动

(S7-1500T)对于许多任务，有必要在两个已跟踪 OCS 中放置运动作业序列。取放任务示例产品将由传送带 1 拾取并放置在传送带 2 上的包装中。传送带 1 上的对象位置分配给 OCS1，传送带 2 上的对象位置分配给 OCS2。传送带之间的运动通过 WCS 中的中间点进行。说明要更快地接近 OCS2，应对 WCS 中的中间点进行滤波处理。如果要在 WCS 中对中间点进行滤波处理，将 “ MC_MoveLinearAbsolute ” 作业放在 OCS2 中的时间不应晚于 OCS1 “ TrackingState ” = “ 3 ” 的时间。初始情况：OCS1

的“TrackingState”为“3”。产品已拾取，且运动机构的TCP跟随OCS1。通过程序设定以下运动控制指令，以将运动机构从已跟踪OCS1移入已跟踪OCS2。1. 要将OCS2分配给采集到的对象位置，发送“MC_TrackConveyorBelt”作业。2. 将“MC_MoveLinearAbsolute”作业发送到WCS中的中间点。3. 将“MC_MoveLinearAbsolute”作业发送到已跟踪OCS2中的存储位置上方。运动机构将跟随OCS2。4. 要存储对象，在OCS2中发送运动命令。传送带跟踪阶段的动态值(S7-1500T)在同步或取消同步过程中，运动系统的动态值可由运动作业的动态值和同步或取消同步过程所需的动态值得出。在OCS中行进时，动态值可由运动作业的动态值和传送带的动态值得出。运动系统的动态值在传送带跟踪的任何阶段均不受限制。在改变传送带速度的情况下与传送带同步或取消同步会导致运动系统的动态值较高。以恒定传送带速度执行同步或取消同步。用于同步或取消同步的运动作业轨迹长度会影响运动系统的动态值。为了降低以恒定传送带速度执行同步或取消同步的过程中运动系统的动态值，可增加可用于同步或取消同步的轨迹长度。在传送带跟踪的任何阶段均不能使用动态调整。将运动作业的“DynamicAdaption”值设为“0”，以禁用动态调整。

通过“MC_GroupStop”和“MC_GroupInterrupt”停止行为(S7-1500T)“TrackingState”=“2”和“4”“TrackingState”=2和4时，指令“MC_GroupStop”或“MC_GroupInterrupt”完成对OCS的跟踪。触发报警811，所有运动机构的运动均停止。“TrackingState”=“3”耦合OCS中的路径运动通过“MC_GroupInterrupt”作业或“MC_GroupStop”作业停止。会保留传送带跟踪状态“<TO>.StatusConveyor[1..3].TrackingState”=“3”。运动机构继续跟随OCS。“MC_GroupContinue”作业可用于继续进行被“MC_GroupInterrupt”作业中断的运动。作业序列在执行“MC_GroupStop”作业后清空。新的轨迹运动通过已跟踪OCS中的新作业重新启动。要结束所有运动机构运动，请按以下步骤操作：1. 要停止被跟踪OCS中的路径运动，发送“MC_GroupStop”作业。2. 例如，使用“MC_MoveLinearRelative”作业在已跟踪OCS中将运动系统向上移动。如有可能，还可以通过“MC_Halt”作业停止传送带。3. 要停止在传送带上移动TCP，请使用“MC_MoveLinearAbsolute”等作业将运动系统移至WCS中的某一位置（例如等待位置）。混合特性(S7-1500T)以下传送带跟踪运动支持混合：在要移动到已跟踪OCS中的第一个位置的运动作业中在已跟踪OCS的运动中通过将TCP与已跟踪OCS取消同步的运动作业，在随后的运动作业中（请参见“两个OCS之间的运动(页245)”部分）以下运动不支持混合：在TCP与已跟踪OCS取消同步的运动作业中从TCP与已跟踪OCS取消同步的运动作业转换为已跟踪OCS中的下一个运动作业将运动机构设置为仿真模式(S7-1500T)禁用运动机构轴时或单轴运动的情况下，会取消运动机构运动，并会清空作业序列。通过将运动机构设为仿真模式，会使对运动机构工艺对象的运动处理保持活动状态。会保留作业序列中的作业。通过“MC_KinematicsMotionSimulation”（页356）运动控制指令，可以开始或结束运动系统工艺对象的仿真模式。在仿真模式下，仍会计算运动机构的设定值。通过运动作业引起的运动机构工艺对象设定值更改不再在运动机构轴上进行考虑，也不再转发给驱动装置。通过“Execute”=TRUE和“Mode”=1开始仿真时，运动机构轴的位置设定值保持恒定。运动机构轴的速度设定值和加速度设定值立即设置为零。说明设定值跳转如果在运动机构运动过程中激活仿真，运动机构轴将立即以速度设定值跳转减速。要以可控方式停止运动机构轴，请先使用“MC_GroupInterrupt”作业中断运动机构运动，然后再激活仿真。结束仿真后，可通过“MC_GroupContinue”作业继续运动机构运动。运动机构工艺对象在处于仿真模式时，可使用单轴作业再次移动、禁用和启用运动机构轴，无需在运动机构工艺对象上取消运动处理。这一点同样适用于运动机构仿真期间运动机构轴上处于待决状态的工艺报警。为了能够在“Execute”=TRUE且“Mode”=0时退出仿真模式，每个运动机构轴必须位于“<TO>.AxesData.A[1..6].Position”位置处。模数轴还必须与仿真开始时处于相同的模数循环中。退出仿真之前，使用单轴作业将每个运动系统轴移至“<TO>.AxesData.A[1..6].Position”位置处。如果在“Execute”=TRUE且“Mode”=0时退出仿真模式，会继续执行运动机构运动。设定值直接在运动机构轴上生效。示例以下步骤举例介绍了如何在取消对运动机构工艺对象的运动处理的情况下通过运动机构仿真禁用运动机构轴并再次启用。中断运动机构运动并禁用运动机构轴1. 通过“MC_GroupInterrupt”作业中断运动机构运动。运动机构轴已停止。2. 通过“Execute”=TRUE且“Mode”=1的“MC_KinematicsMotionSimulation”作业将运动机构设为仿真模式。3. 如有必要，可使用单轴作业移动个别运动机构轴。4. 使用“MC_Power”作业禁用个别运动机构轴。会保留作业序列中的作业。启用运动机构运动并继续运动机构运动1.

使用“MC_Power”作业再次启用个别运动机构轴。2. 使用单轴作业将个别运动系统轴移动到“TO>.AxesData.A[1..6].Position”位置。这些位置值与停止运动机构运动后的位置值匹配。对于模数轴，还应确保该轴与仿真开始时处于相同的模数循环中。3. 通过“Execute”= TRUE 且“Mode”= 0 的“MC_KinematicsMotionSimulation”作业使运动机构退出仿真模式。4. 通过“MC_GroupContinue”作业继续运动机构运动。

变量：将运动机构设置为仿真模式

(S7-1500T)工艺对象的以下变量与仿真相关：状态指示灯变量 说明运动机构仿真FALSE
不仿真<TO>.StatusWord.X19 (InSimulation)TRUE 仿真<TO>.AxesData.A[1..6].Position 运动机构轴 1 到 6
的运动机构运动位置设定值<TO>.AxesData.A[1..6].Velocity 运动机构轴 1 到 6
的运动机构运动速度设定值<TO>.AxesData.A[1..6].Acceleration 运动机构轴 1 到 6 的运动机构运动加速度
设定值在线视图在在线视图中，运动系统、区域和坐标系将根据在线值得到更新。刷新速率取决于多种
因素，例如编程设备和 CPU 的性能、通信时间等。因此，3D
可视化不会显示实际机器的特性。使用校准、诊断和运动系统跟踪时，请注意实际机器的特性。3D
可视化的结构 (S7-1500T)3D 可视化具有面向功能的结构。视组态窗口而定，3D
可视化可提供不同功能。下表概述了 3D 可视化的组态窗口和可用功能组态窗口
以图形方式显示的值和信息运动系统轨迹 运动系统和工具中心点 (TCP) 轨迹 – 工具中心点 (TCP) –
运动系统 – OCS 标架校准 运动系统和工具中心点 (TCP) 区域 – 已校准的工作空间区域 –
已组态的运动系统区域 已校准的对象坐标系 校准值 – 组态的点和角度 – 参考线 – OCS 与原点的偏移 –
TCP 的当前位置 – 以图形方式突出显示的有效校准点调试 运动系统和工具中心点 (TCP)
区域说明在“工艺对象 > 组态 > 几何形状” (Technology object > Configuration > Geometry)
下，设置用于在 3D 显示中表示运动系统的尺寸。使用 3D 显示
(S7-1500T)下文介绍了如何使用工具栏或鼠标调整在 3D 视图中映射了运动系统的坐标系视图。自定义 3D
显示的外观可按如下方法调整 3D 视图中的显示：1.
要在显示画面中隐藏或显示坐标系，请单击工具栏中的符号。2. 要调整 3D 显示的亮度，请通过
选择框选择一个预设亮度等级。也可以使用（调暗）按钮或
（调亮）按钮更改亮度。自定义运动系统和坐标系的显示1. 在选择框中，选择在 3D
显示中显示的坐标系。此外，所选坐标系还会显示在“位置” (Positions)
窗口中。如果选择运动系统坐标系(KCS)， “位置” (Positions) 窗口中将显示
WCS。另请参见“监视和比较位置值 (页 254)”。可在运动系统区域的组态中选择 FCS 或 TCS。2.
要更改运动系统显示，请单击
按钮。如果单击箭头，则会显示运动系统的其它显示选项，用户可直接选择所需显示3.
要更改工具，请在选择框中选择已组态的工具。运动系统区域组态以及校准中均提供了此选择框。4.
要显示或隐藏工具坐标系 (TCS)，请单击按钮。运动系统轨迹和诊断中也提供了此功能。5.
要将视图焦点切换到 TCP，请单击按钮。在运动系统的轨迹运动中，焦点总是在 TCP
上。在静止状态下，可以使用鼠标移动或旋转视图。