

# SIEMENS西门子 中国固原市智能化工控设备代理商

|      |   |
|------|---|
| 产品名称 | SIEMENS西门子<br>中国固原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<br>模块:全新原装 假一罚十<br>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<br>A区213室        |
| 联系电话 | 15801815554 15801815554                   |

## 产品详情

运动机构工艺对象 (S7-1500T)诊断结构 (S7-1500T) “工艺对象 > 诊断” (Technology object > Diagnostics) 中将运动系统的诊断分为以下几个区域：图形显示

诊断窗口向前或向后点动要在点动模式下向前或向后移动接头，请按以下步骤操作：1.

在“操作模式” (Operating mode) 下拉列表中，选择“点动” (Jog) 条目。2. 在“坐标系” (Coordinate system) 下拉列表中，选择“JCS” 条目。3. 输入接头速度。4. 要沿正方向移动接头，请向右拖动滚动条。只要使滚动条保持按下状态并保持在零位右侧，接头便会沿正方向移动。5. 要沿负方向移动接头，请向左拖动滚动条。只要使滚动条保持按下状态并保持在零位左侧，接头便会沿负方向移动。6. 要停止接头运动，请松开按下的鼠标按键。滚动条会自动跳到中心位置，接头会以指定的动态值停止。点动到目标位置要在点动模式下将接头移动到目标位置，请按以下步骤操作：1. 在“操作模式” (Operating mode) 下拉列表中，选择“点动到目标位置” (Jog to target position) 条目。2. 在“坐标系” (Coordinate system) 下拉列表中，选择“JCS” 条目。3. 输入接头速度。4. 输入接头的目标位置。5. 要将接头移动到目标位置，请向右移动滚动条。向右移动滚动条的距离越远，接头的移动速度越高。松开按下的鼠标按键或到达目标位置后，运动系统会立即停止运动。

9.8.3 笛卡尔运动系统在 WCS/OCS 中点动 (S7-1500T) 在 WCS 或 OCS 中，可在点动模式下沿 x、y 和 z 方向移动每个运动系统，或绕 x、y 和 z 轴旋转工具中心点（旋转 A、B、C）。266STEP 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 调试 (S7-1500T) 9.8 点动运动系统

(S7-1500T) 点动到目标位置时，通过直线运动将运动系统移动到在“目标位置” (Target position)

下指定的位置。笛卡尔坐标的移动方向在此处不限于正方向。对于最多具有四个插补轴的运动系统，A4 运动系统轴会使用“最短路径”模式移动。警告通过奇点位置的动态值超限奇点位置附近的动态值超限可能导致以下损害：因机械组件过载等原因造成机床损坏

因产品或机床部件松脱造成人员受伤为防止奇点位置附近的动态值超限，应采取以下措施：在 MCS 或 JCS 中移动运动系统。在 WCS 或 OCS，避免使用“点动”模式。“点动” (Jog) 模式下在 WCS 或 OCS 中的动态调整在运动系统控制面板中未激活。在通过运动系统控制面板控制运动系统运动的过程中，不考虑运动轴的动态限值。工艺版本 V5 及以下版本：在 WCS 或 OCS

中，避免使用“点动到目标位置”模式。“点动到目标位置”(Jog to target position)模式下，在WCS或OCS中的动态调整在运动系统控制面板中未激活。在通过运动系统控制面板控制运动系统运动的过程中，不考虑运动轴的动态限值。工艺版本V6及更高版本：使用运动系统控制面板在WCS或OCS中将运动系统切换到“点动到目标位置”(Jog to target position)模式。“不进行轨迹分段动态调整”在“点动到目标位置”模式下yongjiu激活，并应将运动系统轴的动态限值考虑在内。点动要在点动模式下移动运动系统轴，请按以下步骤操作：1.在“操作模式”(Operating mode)下拉列表中，选择“点动”(Jog)条目。2.在“坐标系”(Coordinate system)下拉列表中，选择“WCS”或“OCS”条目。3.输入x、y和z方向的速度以及定位功能A、B和C的速度。4.要沿正方向移动运动系统轴，请单击滚动条并向右拖动滚动条。只要使滚动条保持按下状态并保持在零位右侧，运动系统便会沿正方向移动。松开按下的鼠标按键后，滚动条会自动跳到零点，运动系统会以指定的动态值停止。根据运动系统类型，可移动多个轴。5.要沿负方向移动运动系统轴，请单击滚动条并向左拖动滚动条。只要使滚动条保持按下状态并保持在零位左侧，运动系统便会沿负方向移动。松开按下的鼠标按键后，滚动条会自动跳到零点，运动系统会以指定的动态值停止。根据运动系统类型，可移动多个轴。点动到笛卡尔目标位置要在点动模式下将运动系统移动到目标位置，请按以下步骤操作：1.在“操作模式”(Operating mode)下拉列表中，选择“点动到目标位置”(Jog to target position)条目。2.在“坐标系”(Coordinate system)下拉列表中，选择“WCS”或“OCS”条目。目标位置显示在3D显示中。3.输入轨迹和定向运动的速度。267调试(S7-1500T)9.8点动运动系统(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-AD4。输入所选坐标系中的笛卡尔目标位置。也可以使用使方向键(页253)指定目标位置。5.向将运动系统移动到目标位置，请单击“开始”(Start)滚动条，按住鼠标按键并向右移动滚动条。运动系统会移动到指定的目标位置。运动系统轴可沿正方向和负方向移动。对于最多具有四个插补轴的运动系统，A4运动系统轴会使用“最短路径”模式移动。松开按下的鼠标按键或到达目标位置后，运动系统会立即停止运动。9.9禁用运动系统并移交主控制权限(S7-1500T)操作步骤要将主控制权限返回给用户程序，请执行以下步骤：1.将运动系统点动至基本位置，可从该位置起使用用户程序移动运动系统。2.在运动系统控制面板中设置当前安装的工具，并激活与当前工具相关的工具区域。如有必要，可取消激活不再需要的工具区域(例如在更换工具之后)。3.单击“禁用”(Disable)按钮。运动系统轴已禁用。4.单击“取消激活”(Deactivate)。主控制权限会从运动系统控制面板返回给用户程序。5.将速度超驰设置为用户程序(

#### “状态和错误位”(Status and error bits)

诊断窗口显示在诊断图形显示中。可以通过工具栏的符号显示诊断窗口，然后将该窗口移至图形显示内的所需位置。下表列出了状态和错误消息的含义。括号中为相关的工艺对象变量。“运动系统状态”下表列出了运动系统可能的状态：状态 说明 错误 工艺对象中发生错误。有关错误的详细信息，请参见“错误”(Error)区域和该工艺对象的“