

SIEMENS西门子 中国灵武市智能化工控设备代理商

产品名称	SIEMENS西门子 中国灵武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

记录列表

(S7-1500T)记录列表以制表编辑器形式显示在图形显示下方。该列表包含以下记录：当前记录为所选工艺对象保存的所有记录记录按行显示。功能记录列表中提供以下功能：保存和删除记录显示记录的轨迹还可以展开记录所在的行，以显示记录的所有轨迹。

在图形显示中显示和隐藏轨迹用于显示和隐藏轨迹的按钮具有以下功能（具体取决于状态）：按钮状态和功能隐藏记录或轨迹。显示隐藏的记录或轨迹。部分显示和隐藏记录的轨迹。显示记录或轨迹。隐藏记录或轨迹记录和播放运动系统的动作 (S7-1500T)对于记录，使用在“工艺对象 > 运动系统轨迹 > 组态” (Technology object > Kinematics trace > Configuration)

下设置的值切换为实时显示可在在线模式下使用图标显示运动系统的当前运动或位置。如果选择已保存的记录或当前正在播放记录，则表示实时显示的按钮处于激活状态。在离线模式下以及无可用记录的情况下，实时显示功能无效。要求已在“工艺对象 > 运动系统轨迹 > 组态” (Technology object > Kinematics trace > Configuration)

下组态运动系统轨迹。记录运动系统的运动要记录运动系统的运动，请按以下步骤操作：1.

单击工具栏中的与设备建立在线连接。运动系统轨迹功能可以建立设备在线连接。如果在线和离线轨迹组态不同，则轨迹组态将加载到设备。2. 要开始记录，请单击工具栏中的符号

。如果直接启动记录，而不提前建立在线连接（步骤1），则会建立在线连接。3. 移动运动系统。4. 要停止记录，请单击工具栏上的符号。将保持当前的记录和组态，直到“运动系统轨迹”关闭为止。开始新的记录时，当前记录将被覆盖。播放运动系统的运动要播放运动系统的运动，请按以下步骤操作：1

. 如果激活了实时显示，请通过单击符号关闭实时显示。2. 要显示轨迹，请单击相应记录的这一符号。图形显示会显示记录的完整轨迹。3. 要播放所选记录，请单击图形显示底部的符号

。播放所选的记录。4. 要调整播放速度，请更改记录播放工具栏中速度滚动条的位置。5.

可使用以下按钮跳转到记录中的某些位置：按钮功能跳转回所选记录的开头。在所选记录中逐步向后跳转。在所选记录中逐步向前跳转。跳转到所选记录的结尾。6.

要暂停记录，请单击记录播放工具栏中的符号。7. 要停止记录，请单击记录播放工具栏中的符号

。280STEP 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 运动轨迹 (S7-1500T) 11.3 记录和播放运动系统的动作 (S7-1500T) 显示 TCP 方向使用

按钮在运动系统轨迹中显示或隐藏 TCP

方向的轨迹。显示和比较位置值在运动系统轨迹中, 可通过“位置”(Positions) 窗口监视工艺对象的位置值或比较两个不同参考坐标系中的位置值。此外, 还可以直接在轨迹上查看位置值。有关可用功能的说明, 请参见“监视和比较位置值(页 254)”部分。11.4 保存和删除记录

(S7-1500T) 保存记录可保存当前记录。保存的记录包含以下数据: 运动系统类型 以下三项的坐标: - 运动系统 - 工具中心点 (TCP) - 对象坐标系 (OCS)

进行记录时的有效在线几何形状要调整和保存记录, 请按照下列步骤操作: 1. 在“当前记录”(Current recording) 区域的“名称”(Name) 列中, 输入记录的名称。2. 在“颜色”(Color) 列中, 选择轨迹所需的颜色。3. 如有需要, 在“注释”(Comment) 列中输入注释。4.

要保存当前记录, 请单击“当前记录”(Current recording) 区域中的符号

。该记录将插入到制表编辑器的“已保存记录”(Saved recordings) 区域中。说明最多可保存 20

条记录。制表编辑器最多可以保存 20 条记录。要保存更多记录, 请删除不再需要的记录。281 运动轨迹 (S7-1500T) 11.4 保存和删除记录 (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 删除已保存的记录要删除记录, 请按以下步骤操作: 1.

要删除记录, 请单击“已保存记录”(Saved recordings) 区域中相应行上的符号。随即将删除记录。说明无法单独删除轨迹。无法单独删除轨迹。删除一条记录时, 将删除其中包含的所有轨迹。11.5

导入和导出记录 (S7-1500T) 可以选择将记录导出为 *.ltr 或 *.csv 文件格式的测量值。导出的文件包含 TCP 位置值、OCS 位置值和运动系统工艺对象组态。可选择导出以下各值: 工艺版本 V7.0

或以下版本: 轴位置值 工艺版本 V7.0 及更高版本: 接头位置值可以将导出的 *.ltr 文件重新导入到运动系统轨迹中。测量值下保存的记录无法再次导入到运动系统轨迹中。将记录导出为文件要导出记录, 请执行如下操作: 1. 从记录列表中选择要导出的记录。2. 单击工具栏中的符号

。随即将打开“导出记录”(Export recording) 对话框。3. 选择“*.csv”或“*.ltr”作为文件格式。4. 选择存储位置。5.

单击“保存”(Save)。随即将导出并保存文件。将记录导入为文件导入记录的操作步骤如下: 1.

单击工具栏中的符号。随即将打开“导入记录”(Import recording) 对话框。2.

在相应文件夹中, 选择要导入的“*.ltr”文件格式的文件。3. 单击“打开”(Open) 按钮。随即将导入文件。记录将显示在制表编辑器的已保存记录下。将记录保存为测量值使用轨迹时, 您可以扩展评估选项, 以详细分析运动系统的运动。282 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 运动轨迹 (S7-1500T) 11.5 导入和导出记录

(S7-1500T) 要将记录保存为测量值, 请按以下步骤操作: 1. 选择当前记录或已保存的记录。2. 单击工具栏中的符号。将该记录保存在“轨迹 > 测量值”(Traces > Measurements) 下。3.

打开轨迹中“轨迹 > 测量值”(Traces > Measurements) 下存储的记录。记录的参数显示在轨迹中。校准 (S7-1500T) 12 在校准过程中, 将运动系统移动到相关点, 并使用这些位置值来确定对象坐标系 (OCS)

在世界坐标系 (WCS) 中的确切位置、检查 WCS 中的预定义 OCS 或定义工作空间区域。在“工艺对象 > 校准”(Technology object > Calibration) 下打开校准。或者, 可以打开以下类型的校准:

要校准对象坐标系, 请在“工艺对象 > 组态 > 扩展参数 > 对象坐标系”(Technology object > Configuration > Extended parameters > Object coordinate systems) 下选择对象坐标系, 然后单击符号。

要校准工作空间区域, 请转到“工艺对象 > 组态 > 扩展参数 > 区域 > 工作空间区域”(Technology object > Configuration > Extended Parameters > Zones >

Workspacezones), 然后单击相应工作空间区域行中的符号使用 3D 显示进行校准 (S7-1500T) 3D

显示在校准期间提供视觉支持。根据组态的校准方法, 以图形方式显示以下值: 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

活动和非活动工作空间区域此外, 还可以使用以下 3D 可视化功能进行校准: 操作区域显示 (页 252)

选择校准值 (页 251) 监视和比较位置值 (页 254) 在组态区与中, 选择校准方法, 并设置校准所需的所有参数。组态区域的结构因对象坐标系的校准、工作空间区域的校准以及所选校准方法的不同而有所不同。

组态对象坐标系校准 (页 287) 组态工作空间区域校准 (页 302) 12.2 移动运动系统进行校准

(S7-1500T) 可移动运动系统进行校准, 操作方法如下: 使用控制板在 3D

视图中移动工具中心点另请参见“操作方向键 (页 253)”部分。在线移动实际运动系统通过控制面板在“点动”或“点动到目标位置”模式下在线移动实际运动系统。在 3D 视图中, 可以看到运动系统模型

的运动。要在“点动到目标位置”模式下指定目标位置，可通过控制板确定坐标，或直接在控制面板中输入坐标。运动系统控制面板的功能在“调试(页 256)”部分中介绍。显示进度和状态(S7-1500T)在校准方法的组态区域中显示值输入的进度和注释。将根据“三点”和“两点”法检查输入的校准值。可将OCS中两点之间的距离与WCS中两点之间的距离进行比较。使用“单点法”时，无需比较点。如果输入的内容仍不完整，状态指示灯将显示为红色。根据您的输入，状态指示灯将显示以下内容：

对于“三点”(页 288)校准方法 – WCS和OCS中三角形的角，小于 20° – WCS和OCS中的点彼此之间的偏差大于5%对于“两点”(页 288)校准方法 – WCS和OCS中的点彼此之间的偏差大于5%每个正确的设定点都以绿色显示在进度显示中。如果您输入的内容完整无误，状态指示灯将以绿色显示“已完成”(Finished)。可以接受组态中的值。设置点(S7-1500T)要设置点，请使用以下输入选项：手动输入位置 应用TCP位置 将坐标与TCP位置耦合在字段中显示的每个值都是以下坐标系中的位置值：校准对象坐标系：WCS或所选对象坐标系（在各个点的调整范围内标记）

校准工作空间区域：工作空间区域的坐标系（在区域属性中选择）手动输入位置1. 在相应字段中输入工作空间区域在x、y和z方向的位置。应用TCP位置要采用TCP的当前位置值，请按以下步骤操作：1. 将运动系统移至某个位置。可以在“位置”(Positions)窗口中监视当前位置值。2. 要采用TCP的当前位置值，请单击符号。 – 要应用位置的所有坐标，请单击点的区域中最高和更gaoji别的符号。 – 要单独应用坐标或位置的角度，请单击表示坐标或角度的字段旁边的符号。TCP的位置值显示在所选字段中。由位置值定义的旋转角度显示在图形视图中。将坐标与TCP位置耦合1. 要将坐标关联到TCP，请单击符号。 – 要耦合位置的所有坐标，请单击点的区域中最高和更gaoji别的符号。 – 要耦合单个坐标或角度，请单击表示坐标或角度的相应字段旁的符号。符号变为，并且位置值耦合到TCP。坐标的相应字段无效。2. 将运动系统移至某个位置。移动运动系统时，耦合坐标的相应字段中将显示TCP的当前值。由位置值定义的旋转角度显示在图形视图中。3. 要将坐标与TCP解耦，请单击符号。 – 要解耦位置的所有坐标，请单击点的区域中最高和更gaoji别的符号。 – 要解耦单个坐标或角度，请单击表示坐标或角度的相应字段旁的符号。坐标的相应字段可再次编辑。4. 要采用TCP的当前位置值或角度，请单击符号。TCP的位置值显示在所选字段中。应用的角度显示在图形视图中。