

SIEMENS西门子 中国定西市智能化工控设备代理商

产品名称	SIEMENS西门子 中国定西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

超驰响应 V7：运动系统的运动命令 (S7-1500T)单轴作业不会被运动系统作业超驰。激活的固定挡块的超驰响应如果驱动装置在“ InClamping ” = TRUE 时保持在固定挡块位置，则可通过基于“ MC_TorqueLimiting ” 的激活力和力矩限制中止运行的作业。A 当前运行的作业由“ CommandAborted ” = TRUE 中止。B 当前运行的作业中断或恢复。C 通过“ MC_SetOcsFrame ” = TRUE 中止 OCS 与传送带的同步。N 不允许。当前运行的作业将继续执行。新作业被拒绝。 - 无效。当前运行的作业将继续执行。新运动系统作业添加到作业序列中。A 当前运行的作业由“ CommandAborted ” = TRUE 中止。B 当前运行的作业中断或恢复。C 通过“ MC_SetOcsFrame ” = TRUE 中止 OCS 与传送带的同步。N 不允许。当前运行的作业将继续执行。新作业被拒绝。 - 无效。当前运行的作业将继续执行。新运动系统作业添加到作业序列中。

工艺对象数据块的变量 (S7-1500T)运动机构工艺对象的变量 (S7-1500T)图例 (S7-1500T)变量
变量的名称数据类型 变量的数据类型值 变量的值范围 - 最小值到最大值 (L - 线性规范 R - 旋转规范) 如果未显示特定值，则应用相应数据类型的值范围限制或“说明”下面的信息。工艺数据块中更改的有效性DIR 直接：值通过直接分配进行更改，并在下一个 MCServo [OB91] 开始时生效。CAL 调用运动控制指令时：值会直接发生更改，并在调用用户程序中相应的运动控制指令后，下一个MCServo [OB91] 开始时生效。RES 重新启动：通过扩展指令“ WRIT_DBL ” 对负载存储器中的起始值进行更改 (写入负载存储器中的 DB)。在重新启动工艺对象之后，更改才会生效。WRON 只读：在运行用户程序时，该变量无法且不得更改。说明 变量的说明通过“ <TO>.<变量名称> ” 的形式访问变量。占位符 <TO> 代表工艺对象的名称。“ Tcp ” 变量 (运动机构) (S7-1500T)变量结构“ <TO>.Tcp.<变量名> ” 包含工具中心点 (TCP) 的位置和世界坐标系 (WCS) 中的 TCP 标架。“ Kinematics ” 变量 (运动机构)

(S7-1500T)变量结构 “ <TO>.Kinematics.<变量名> ” 包含定义的运动系统类型。变量数据类型值 W 说明Kinematics. TO_Struct_Kinematics_Kinematics运动系统类型使用功能视图执行组态。1 2D 笛卡尔门户2 2D 笛卡尔门户（带定位功能）3 3D 笛卡尔门户4 3D 笛卡尔门户（带定位功能）5 滚动拾取器 2D6 滚动拾取器 2D（带定位功能）7 滚动拾取器 3D（立式）8 滚动拾取器 3D（带定位功能，立式）9 滚动拾取器 3D（带定位功能，水平）10 SCARA 3D（带定位功能）11 2D 铰接臂12 2D 铰接臂（带定位功能）13 3D 铰接臂14 3D 铰接臂（带定位功能）15 2D 增量拾取器16 2D 增量拾取器（带定位功能）17 3D 增量拾取器18 3D 增量拾取器（带定位功能）TypeOfKinematics DINT 1 到 36 RON19 预留。20 带定位功能的 SCARA 2D21 3D 圆柱形自动机械22 3D 圆柱形自动机械（带定位功能）23 3D 三角架24 3D 三角架（带定位功能）25 带中央机械手的 6 轴铰接臂26 3D 笛卡尔门户（带 2 个定位功能 A、B）27 3D 增量拾取器（带 2 个定位功能 A、B）28 到 30 预留31 用户自定义 2D32 2D 用户自定义运动系统（带定位功能 A）33 用户自定义 3D34 3D 用户自定义运动系统（带定位功能 A）TypeOfKinematics DINT 1 到 36 RON36 用户自定义 3D（带 3 个定位功能）。

“ KcsFrame ” 变量（运动机构）

(S7-1500T)变量结构 “ <TO>.KcsFrame.<变量名> ” 包含运动系统坐标系 (KCS) 在世界坐标系 (WCS) 中的帧。“ OcsFrame[1..3] ” 变量（运动系统）

(S7-1500T)变量结构 “ <TO>.OcsFrame[1..3].<变量名> ” 包含对象坐标系 1 到 3 (OCS) 在世界坐标系 (WCS)中的标架。“ Tool[1..3] ” 变量（运动系统）

(S7-1500T)变量结构 “ <TO>.Tool[1..3].<变量名> ” 包含法兰坐标系 (FCS)

中的工具帧。“ DynamicDefaults ” 变量（运动机构）(S7-1500T)变量结构 “ <TO>.DynamicDefaults.<变量名> ” 包含动态预设的组态。如果在运动控制指令中指定小于 0.0 的动态值，将使用这些设置。将在运动控制指令的参数 “ Execute ” 的下一个上升沿处，应用对默认动态值的更改。变量数据类型值 W

说明DynamicDefaults. TO_Struct_Kinematics_DynamicDefaultsPath. TO_Struct_Kinematics_DynamicsVelocity LREAL 0.0 到 1.0E12 DIR 轨迹速度的默认设置Acceleration LREAL 0.0 到 1.0E12 DIR

轨迹加速度的默认设置Deceleration LREAL 0.0 到 1.0E12 DIR 轨迹减速度的默认设置Jerk LREAL 0.0 到

1.0E12 DIR 轨迹加加速度的默认设置Orientation. TO_Struct_Kinematics_OrientationDynamicsVelocity LREAL

0.0 到 1.0E12 DIR 笛卡尔坐标速度的默认设置Acceleration LREAL 0.0 到 1.0E12 DIR

笛卡尔坐标加速度的默认设置Deceleration LREAL 0.0 到 1.0E12 DIR 笛卡尔坐标减速度的默认设置Jerk

LREAL 0.0 到 1.0E12 DIR 笛卡尔坐标加加速度的默认设置动态调整的默认设置0 无动态调整1

轨迹分段动态调整DynamicAdaption DINT 0 到 2 CAL2 不进行轨迹分段动态调整MoveDirect

TO_Struct_Kinematics_MoveDirectDynamicsVelocityFactor LREAL 0.0 到 1.0E12 CAL

轴运动速度相对于轴对应最大速度的系数（进行 sPTP 运动）。AccelerationFactor LREAL 0.0 到 1.0E12 CAL

轴运动加速度相对于轴对应最大加速度的系数（进行 sPTP 运动）。DecelerationFactor LREAL 0.0 到 1.0E12

CAL 轴运动减速度相对于轴对应最大减速度的系数（进行 sPTP 运动）。JerkFactor LREAL 0.0 到 1.0E12

CAL 轴运动加加速度相对于轴对应最大加加速度的系数（进行 sPTP

运动）。“ DynamicLimits ” 变量（运动机构）(S7-1500T)变量结构 “ <TO>.DynamicLimits.<变量名称> ”

包含动态限制的组态。在运动控制期间，不允许有大于动态限制的动态值。如果在运动控制指令中指定了较大的值，则将使用动态限制来执行运动，并发出警告（报警 501 至 503 -

动态值受到限制）。变量图例变量数据类型值 W 说明DynamicLimits.

TO_Struct_Kinematics_DynamicLimitsPath. TO_Struct_Kinematics_DynamicsVelocity LREAL 0.0 到 1.0E12 DIR

轨迹最大速度的动态限值Acceleration LREAL 0.0 到 1.0E12 DIR 轨迹最大加速度的动态限值Deceleration

LREAL 0.0 到 1.0E12 DIR 轨迹最大减速度的动态限值Jerk LREAL 0.0 到 1.0E12 DIR

轨迹最大加加速度的动态限值Orientation. TO_Struct_Kinematics_OrientationDynamicsVelocity LREAL 0.0 到

1.0E12 DIR 笛卡尔坐标最大速度的动态限值Acceleration LREAL 0.0 到 1.0E12 DIR

笛卡尔坐标最大加速度的动态限值Deceleration LREAL 0.0 到 1.0E12 DIR

笛卡尔坐标最大减速度的动态限值Jerk LREAL 0.0 到 1.0E12 DIR

笛卡尔坐标最大加加速度的动态限值 “ Joint ” 变量（运动系统）(S7-1500T)变量结构 “ <TO>.Joint.<变量

名称> ” 包含具有四个以上插补运动系统轴的运动系统类型的接头组态。变量图例变量数据类型值范围

W 说明Joint. TO_Struct_Kinematics_JointJ[1..6]. ARRAY [1..6] OF TO_Struct_Kinematics_JointParametersFALSE

接头移动方向与为运动系统类型 (页 58)定义的移动方向一致。InverseDirection BOOL - RESTRUE

接头移动方向与为运动系统类型 (页 58)定义的移动方向相反。1) 使用精度较高的位置值时变量 数据类型 值范围 W 说明Offset LREAL -1.0E12 ...1.0E12RES 运动系统类型 (页 58)接头的已定义零位与所用运动系统接头的机械零位之差LowerLimit LREAL -5.0E11 ...5.0E11 , -5.0E8 ... 5.0E81)RES 接头行进范围的下限UpperLimit LREAL -5.0E11 ...5.0E11 , -5.0E8 ... 5.0E81)RES 接头行进范围的上限1) 使用精度较高的位置值时。

“ AxisCoupling ” 变量 (运动系统) (S7-1500T)变量结构 “ <TO>.AxisCoupling.<变量名称> ” 包含具有四个以上插补运动系统轴的运动系统类型的机械轴耦合组态。变量 数据类型 值范围 W 说明AxisCoupling.TO_Struct_Kinematics_AxisCouplingN[1..5]. ARRAY [1..5] OFTO_Struct_Kinematics_AxisCouplingParametersEnable BOOL - RES FALSE 机械轴耦合已禁用TRUE 机械轴耦合已启用CausingAxis DINT 1 到 6 RES 移动的机械耦合轴AffectedAxis DINT 1 到 6 RES 同样会移动的机械耦合轴Factor LREAL -1.0E12 ...1.0E12RES 耦合系数 “ MotionQueue ” 变量 (运动机构) (S7-1500T)变量结构 “ <TO>.MotionQueue.<变量名> ” 包含作业序列参数的组态。变量 数据类型 值 W 说明MaxNumberOfCommandsDINT 1 至 10 RON 作业序列中的最大命令数在 “ 工艺对象 > 组态 > 扩展参数 > 作业序列 ” (Technologyobject > Configuration > Extended parameters > Jobsequence) 中进行组态。 “ 跳转 ” 变量 (运动系统) (S7-1500T)变量结构 “ <TO>.Transition.<变量名称> ” 包含运动作业的组态。变量 数据类型 值 W 说明Transition.TO_Struct_Kinematics_Transition以百分比 [%] 表示的最大精磨距离系数在 “ 工艺对象 > 组态 > 扩展参数 > 作业序列 ” (Technologyobject > Configuration > Extended parameters > Jobsequence) 中进行组态。如需更改用户程序中的系数，请在将运动作业发送到作业序列之前完成，否则更改不会生效。= 0.0 无法混合= 50.0 默认值此组态可确保与运动控制版本低于 V6.0 的项目兼容。FactorBlendingLength LREAL 0 至 100.0 DIR= 100.0 可以进行完整段长度或运动长度的混合。