

河南省西门子授权供应商---西门子电机南阳市总代理

产品名称	河南省西门子授权供应商---西门子电机南阳市总代理
公司名称	广东湘恒智能科技有限公司
价格	.00/件
规格参数	西门子PLC:西门子伺服电机 西门子触摸屏:西门子电缆 西门子变频器:西门子模块
公司地址	惠州大亚湾澳头石化大道中480号太东天地花园2栋二单元9层01号房（仅限办公）
联系电话	13510737515 13185520415

产品详情

1.免责声明

本文仅供参考，CPU版本、类型可能与用户实际使用不同，用户可能需要先对本文做修改和调整，才能将其用。

2.版本要求

首先博图版本是V14 SP1，软件zuihao是V14 SP1之类或更高版本。

3.实现功能

通过基于PROFINET的PROFIdrive方式与V90 PN连接，工艺对象组态。轴的点动，轴按指定速度运行，轴执行相对定位，轴执行juedui定位，轴停止，读写轴的参数。

4.组态

4.1.1添加V90驱动

首先在硬件目录下其他现场设备》PROFINET IO》SINAMICS》SINAMICS V90 PN V1.0；如下图：

添加V90驱动

4.1.2添加报文

在设备视图对V90 PN选择报文，本文选择标准报文3，用户可以根据自己需要选择适合自己调试的报文，或自定义报文，如下图：

添加报文

4.1.3工艺组态

本文选择定位轴，如下图：

工艺组态

基本参数》常规

常规

基本参数》驱动器

驱动器

基本参数》编码器

编码器

5.程序编写

5.1.1.MC_Power运动控制指令可启用或禁用轴。

MC_Power 指令必须在程序里一直调用，并保证MC_Power指令在其他Motion Control指令的前面调用。

StartMode: 0：速度控制；1：位置控制。

StopMode= 0：紧急停止，按照轴工艺对象参数中的“急停”速度停止轴。

StopMode=1：立即停止，PLC立即停止发脉冲。

StopMode=2：带有加速度变化率控制的紧急停止：如果禁用轴的请求处于待决状态，则轴将以组态的急停减速度进行制动。如果激活了加速度变化率控制，会将已组态的加速度变化率考虑在内。轴在变为静止状态后被禁用。

MC_Power

5.1.2.MC_Home运动控制指令使轴归位，设置参考点。

使用MC_Home运动控制指令可将轴坐标与实际物理驱动器位置匹配。轴的juedui定位需

要回原点。可执行以下类型的回原点：

juedui式直接归位 (Mode = 0)

新的轴位置为参数 “ Position ” 位置的值。

相对式直接归位 (Mode = 1)

新的轴位置等于当前轴位置 + 参数 “ Position ” 位置的值。

被动回原点 (Mode = 2)

将根据轴组态进行回原点。回原点后，将新的轴位置设置为参数 “ Position ” 的值。

主动回原点 (Mode = 3)

按照轴组态进行回原点操作。回原点后，将新的轴位置设置为参数 “ Position ” 的值。

juedui编码器相对调节 (Mode = 6) (相对)

将当前轴位置的偏移值设置为参数 “ Position ” 的值。计算出的juedui值偏移值保持性地保存在 CPU 内。(

juedui编码器juedui调节 (Mode = 7) (juedui)

将当前的轴位置设置为参数 “ Position ” 的值。计算出的juedui值偏移值保持性地保存在 CPU 内。(

Mode 6 和 7 仅用于带模拟驱动接口的驱动器和 PROFIdrive 驱动器。

.MC_Home

5.1.3.MC_Halt可停止所有运动并以组态的减速度停止轴。

Execute上升沿时启动命令

MC_Halt

5.1.4.MC_MoveAbsolute启动轴定位运动，以将轴移动到某个juedui位置。

在使能juedui位置指令之前，轴必须回原点。因此MC_MoveAbsolute指令之前必须有MC_Home指令。

速度 “ Velocity ” 最大速度。

运动方向"Direction"仅在 “ 模数 ” 已启用的情况下生效。

Direction：轴的运动方向

0 速度状态 (“ Velocity ” 参数) 确定运动方向。

1正方向（从正方向逼近目标位置）

2负方向（从负方向逼近目标位置）

3最短距离（工艺将选择从当前位置开始，到目标位置的最短距离）

MC_MoveAbsolute

5.1.5.MC_MoveVelocity根据指定的速度连续移动轴。

Direction：

Direction = 0：旋转方向取决于参数“Velocity”值的符号

Direction = 1：正方向旋转，忽略参数“Velocity”值的符号

Direction = 2：负方向旋转，忽略参数“Velocity”值的符号

Current：

Current = 0：轴按照参数“Velocity”和“Direction”值运行

Current = 1：轴忽略参数“Velocity”和“Direction”值，轴以当前速度运行。

注意：可以设定“Velocity”数值为0.0，触发指令后轴会以组态的减速度停止运行。相当于执行MC_Halt指令。

PositonControlled:0：速度控制;1：位置控制(默认值)。