

# SIEMENS西门子 S-1FL2中惯量型电机 1FL2203-4AG00-0HC0

产品名称	SIEMENS西门子 S-1FL2中惯量型电机 1FL2203-4AG00-0HC0
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:原装正品 驱动器电机电缆:假一罚十 德国:现货包邮
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

### 运动状态和剩余距离 (S7-1500T)

可以从相应的运动控制指令的参数中获取运动作业的状态和剩余距离。运动作业的状态可以使用“Busy”和“Active”参数标识运动作业的状态。传输作业时，将“Busy”参数设置为TRUE并将此作业添加到作业序列中。作业在作业序列中时，“Active”参数设置为FALSE。作业在运动控制中激活后，“Active”参数设置为TRUE。如果运动作业完成，参数“Busy”和“Active”置位为FALSE，且参数“Done”置位为TRUE。

如果将其它运动作业添加到作业序列中，则将重新计算作业序列中的所有未激活作业。当前作业也包含在新计算中，以便当前作业与下一个作业混合。运动作业的剩余距离

可以从“RemainingDistance”参数中获取运动作业的剩余距离。如果运动未混合，则“RemainingDistance”参数包含到轨迹上的目标位置处的距离。如果激活的运动正在与下一个运动混合，则“RemainingDistance”参数包含到轨迹上的精磨段起始处的距离。如果运动任务中只有TCP的笛卡尔坐标定位改变，但TCP位于笛卡尔坐标x、y和z，

则“RemainingDistance”参数的值为“-1.0”。对于sPTP

运动作业，通过“ExecutionTimeStatus”参数而非剩余轨迹显示执行进度。参数起始值为“0.0”，并在作业执行过程中递增，直至作业完成，达到值“1.0”。直线和圆周运动作业的距离状态变量“.StatusPath.AccumulatedPathLength”包含所有已完成运动作业和当前运动作业的TCP已经覆盖的距离。状态变量“.StatusPath.TotalPathLength”包含作业序列中所有作业的TCP的总轨迹长度。总轨迹长度是以下距离之和：所有已完成运动作业的距离 活动运动作业的行进距离 运动作业的剩余距离 作业序列中所有作业的计算距离 不考虑基于以下运动作业的距离：

同步“点对点”运动（sPTP运动）例外：轨迹运动与sPTP运动之间区段的混合 活动传送带跟踪 纯定向运动 如果作业序列中没有作业且最后一个运动作业已完成，

则“AccumulatedPathLength”和“TotalPathLength”相等。意外轴运动

运动系统可能会因为工艺对象组态错误或运动控制作业参数分配错误而执行意外运动，

这可能造成以下损害：因产品或机器部件松脱等原因造成人员受伤  
因机械组件过载或运动系统与机器组件之间发生碰撞等原因造成机器损坏  
启动用户程序之前，请采取以下预防措施：1.

检查用于运动系统运动序列的所有工艺对象的组态是否正确。2.  
检查运动控制指令的参数分配是否正确。3. 防止组态和用户程序受到未授权访问。警告  
通过奇点的动态值超限 奇点 (页 153)附近的动态值超限可能导致以下损害：

因产品或机器部件松脱等原因造成人员受伤 因机械组件过载等原因造成机器损坏  
为避免奇点附近的动态值超限，请采取以下预防措施：1.

避免在奇点附近出现未进行动态调整的轨迹运动。2.

在奇点附近为运动系统运动使用封锁区或软限位开关。3.

避免在奇点附近使用传送带跟踪。在传送带跟踪的任何阶段均不能使用动态调整。4.

通过程序设定不属于传送带跟踪各阶段的运动。 – 对于线性或圆周运动，激活动态调整 (页 196)。 –

使用同步“点对点”运动 (页 225)。定义目标位置 (S7-1500T)

视运动系统类型而定，在运动控制指令中定义运动系统运动的目标位置。以下具有 4

个以上插补运动系统轴的运动系统示例，显示了到达目标位置时 TCP 的 4 个不同

位置。每种情况下，组态的目标位置偏移都相同，但旋转不同。示例 以下具有 4

个以上插补运动系统轴的运动系统示例，显示了到达目标位置时 TCP 的 4 个不同

位置。每种情况下，组态的目标位置偏移都相同，但旋转不同。带 2 个定位功能的 3D

运动系统路径运动作业中的方向 可将带 2 个定位功能的 3D

运动系统移动到具有不同组态方向的笛卡尔位置。下图显示了 TCP

不同方向下同一目标位置不同接头位置的运动系统。两种情况下工具在 TCP 的 x 方向上的有效

方向是相同的。但是，由于旋转 C，工具会围绕 TCP 的 x 轴旋转

-180°。在以下操作期间会自动复位上述两个变量。操作状态由 STOP 变为 RUN 在 CPU 上电后启动

计算作业序列中所有作业的剩余距离

要确定作业序列中所有作业的剩余距离，请从“TotalPathLength”中减去“AccumulatedPathLength”。

作业序列的剩余距离 = “TotalPathLength” - “AccumulatedPathLength”

示例：三个支持滤波的线性运动作业。起点是点 A。从点 A 开始，将三项线性轨迹作业发送到点 B、C

和 D。在第二项和第三项作业中进行混合。示例起点的轨迹长度为

0 mm。为了简便起见，本示例使用没有定向运动的 2D 运动系统。