

# SIEMENS西门子 S-1FL2中惯量型电机 1FL2203-4AG01-0HC0

产品名称	SIEMENS西门子 S-1FL2中惯量型电机 1FL2203-4AG01-0HC0
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

组态运动系统和定向运动的动态值 (S7-1500T) 运动系统的动态限值  
执行运动时，将考虑在“工艺对象 > 组态 > 扩展参数 > 动力学” (Technology object > Configuration > Extended parameters > Dynamics) 下组态的运动系统的动态限值。可对运动的动态值进行限制，以确保不会超出运动系统的动态限值。更改运动系统的动态限值时，对于运动系统运动和定向运动，更改会立即生效。运动系统轴的动态限值  
传输运动作业时，只有在动态值调整 (页 198) 激活的情况下，才会考虑在“工艺对象 > 组态 > 扩展参数 > 限制 > 动态限值” (Technology object > Configuration > Extended parameters > Limits > Dynamic limits) 下组态的运动系统轴的动态限值。可对运动的动态值进行限制，以确保不会超出运动系统轴的动态限值。即使进行动态调整，也可能会略微超出运动系统轴的动态限值。将运动系统轴的动态值设为低于其允许限值 5% 左右。如果在当前活动运动过程中更改运动系统轴的动态限值，则更改的值仅在下一运动作业中才会生效。说明 在用户程序中动态调整仅当在用户程序中激活动态调整时，该功能才会激活。说明“点动” (Jog) 模式下的动态调整运动系统控制面板中未激活动态调整。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。说明“点动到目标位置” (Jog to target position) 模式下的动态调整在运动系统控制面板中，动态调整仅从工艺版本 V6.0 起才有效，并考虑运动系统轴的动态限值。始终使用“不进行轨迹分段动态调整”。组态运动系统运动的默认动态值为相应的运动控制指令指定运动系统运动的动态值 (速度、加速度、加加速度)。如果没有为运动作业指定任何动态值 (默认值“-1.0”)，则在“工艺对象 > 组态 > 扩展参数 > 动力学” (Technology object > Configuration > Extended parameters > Dynamics) 下组态的默认动态值将用于运动系统的运动。说明  
如果在当前活动运动过程中更改默认动态值，则更改的值仅在下一运动作业中才会生效。在时间  
，从点 A 到点 B 的第一项线性运动作业开始。变量“AccumulatedPathLength”在时间 为  
0.0 mm，因为运动系统尚未移动。“TotalPathLength”输出点 A 和点 B 之间的距离 100.0 mm。在 TCP

移动之后，变量“AccumulatedPathLength”显示已经移动的距离。当在时间发出第二项线性运动作业时，考虑到滤波，添加了到点B的距离，并在“TotalPathLength”中显示。总轨迹长度现在是281.8 mm。第二条线性运动作业在时间 激活。在时间 ，第三项线性运动作业发送到点D。点A与点D之间的总轨迹长度363.5 mm现在显示在“TotalPathLength”中。第三条线性运动作业在时间 激活。在时间 ，TCP到达点D，并且所有运动作业均已完成。“AccumulatedPathLength”对应于“TotalPathLength”，因为不再处理作业序列中的运动作业。

### 7.3.4 中断、继续和停止运动系统运动 (S7-1500T)

激活的运动系统运动可中断、继续或停止，从而可取消已排队的运动作业。暂停运动系统运动使用运动控制指令“MC\_GroupInterrupt (页 309)”，可中断运动系统工艺对象上执行的运动。使用“Mode”参数，可指定动态参数的特性。可通过待中断运动作业的动态参数停止运动系统，也可通过最大动态参数进行停止。当动态调整被激活时，运动的动态值也将减小，从而不会超过轴的动态限制。运动系统停止时，不会退出当前轨迹。如果运动系统已停止，则后续运动作业的运动控制也将中断。该运动系统工艺对象的状态为“Interrupted” (.StatusWord.X17)。

继续运动系统运动使用运动控制指令“MC\_GroupContinue (页 310)”，可继续执行之前由“MC\_GroupInterrupt”作业中断的运动系统运动。如果运动系统通过作业“MC\_GroupInterrupt”停止，则运动系统的运动仍将继续。仅当运动系统工艺对象的状态为“Interrupted” (.StatusWord.X17) 时，“MC\_GroupContinue”作业才有效。停止运动系统运动使用运动控制指令“MC\_GroupStop (页 313)”，可以停止运动系统工艺对象的运动控制。为此，已取消处于活动状态的运动作业和所有作业序列中已排入队列的作业且作业序列为空。如果运动系统运动已由“MC\_GroupInterrupt”作业中断，则此作业也将取消。“Execute”参数设置为TRUE时，拒绝以下运动作业 (“ErrorID” = 16#80CD)。

使用“Mode”参数，可指定动态参数的特性。可通过待停止运动作业的动态参数停止运动系统，也可通过最大动态参数进行停止。当动态调整被激活时，运动的动态值也将减小，从而不会超过轴的动态限制。运动系统停止时，不会退出当前轨迹。参见 作业序列 (页 199) 运动动态值 (S7-1500T) 在“动态值” (Dynamics) 组态窗口中组态以下值：  
动态值的默认值、轨迹运动和定向运动的动态值限值 sPTP 运动动态值的默认值 动态调整。

操作步骤 1. 在“设置” (Settings for) 下拉列表中选择“运动系统运动” (Kinematics motion) 条目。 2. 在“速度” (Velocity)、 “加速度” (Acceleration)、 “减速度” (Deceleration) 和“加加速度” (Jerk) 字段中输入默认动态值。 3. 要激活默认设置，可通过运动控制指令将动态系数设置为小于零。 4. 在“最大速度” (Maximum velocity)、 “最大加速度” (Maximum acceleration)、 “最大减速度” (Maximum deceleration) 和“最大加加速度” (Maximum jerk) 字段定义默认动态限值。 组态定向运动的默认动态值 说明 如果在当前活动运动过程中更改默认动态值，则更改的值仅在下一运动作业中才会生效。 操作步骤 1. 在“设置” (Settings for) 下拉列表中选择“定向运动” (Orientation motion) 条目。 2. 在“速度” (Velocity)、 “加速度” (Acceleration)、 “减速度” (Deceleration) 和“加加速度” (Jerk) 字段中输入默认动态值。 3. 在“最大速度” (Maximum velocity)、 “最大加速度” (Maximum acceleration)、 “最大减速度” (Maximum deceleration) 和“最大加加速度” (Maximum jerk) 字段定义默认动态限值。 7.3.5.2 组态 sPTP 运动的动态值 (S7-1500T) 为相应的运动控制指令指定 sPTP 运动的动态值 (速度、加速度、加加速度)。如果没有为运动作业指定任何动态值 (默认值“-1.0”)，则在“工艺对象 > 组态 > 扩展参数 > 动态值” (Technology object > Configuration > Extended parameters > Dynamics) 下组态的默认动态值将用于 sPTP 运动。可以使用系数指定同步“点对点”运动的动态值的默认设置。这些系数中每一个系数都以百分比的形式与在“工艺对象 > 组态 > 扩展参数 > 限值 > 动态限值” (Technology object > Configuration > Extended parameters > Limits > Dynamic limits) 下为各个轴组态的速度、加速度、减速度和加加速度的最大值关联。 组态 sPTP 运动的默认动态值 说明 如果在当前活动运动过程中更改默认动态值，则更改的值仅在下一运动作业中才会生效。 操作步骤 1. 在“设置” (Settings for) 下拉列表中选择“sPTP 运动” (sPTP motion) 条目。 2. 在“速度系数” (Velocity factor)、 “加速度系数” (Acceleration factor)、 “减速度系数” (Deceleration factor) 和“加加速度系数” (Jerk factor) 字段中定义默认动态值。 3. 要激活默认设置，请通过运动控制指

令“ MC\_MoveDirectRelative ”或“ MC\_MoveDirectAbsolute ”将动态系数设置为小于零。动态调整 (S7-1500T)

动态调整激活时，会计算运动系统运动的速度曲线，计算时会考虑运动系统运动的动态设置或动态预设置和动态限值以及运动系统轴的最大速度、最大加速度和最大减速度。此外，还会考虑定向运动的速度、加速度和减速度的动态预设值和动态限值。

“ .StatusPath.DynamicAdaption ”变量显示动态调整的状态。说明 在用户程序中动态调整仅当在用户程序中激活动态调整时，该功能才会激活。说明 “点动” (Jog) 模式下的动态调整运动系统控制面板中未激活动态调整。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。说明 “点动到目标位置” (Jog to target position) 模式下的动态调整在运动系统控制面板中，动态调整仅从工艺版本 V6.0 起才有效，并考虑运动系统轴的动态限值。始终使用 “不进行轨迹分段动态调整”。

下图分别显示了动态调整激活和未激活时的速度配置文件示例。