

SIEMENS西门子 S-1FL2中惯量型电机 1FL2204-4AG00-0HC0

产品名称	SIEMENS西门子 S-1FL2中惯量型电机 1FL2204-4AG00-0HC0
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

启动线性运动作业 (S7-1500T) “ Execute ” = TRUE
时，在线性运动作业启动后，该作业会添加到作业序列 (页 199)中。运动控制指令 “ MC_MoveLinearAbsolute (页 316) ” 或 “ MC_MoveLinearRelative (页 320) ” 通过参数 “ Busy ” = TRUE 指示处理状态。如果作业处于激活状态，则会通过参数 “ Active ” = TRUE 以及工艺对象的 “ .StatusWord.X8 (LinearCommand) ” 变量指示此状态。
只要到达目标位置或线性运动与下一运动混合，作业即完成。通过参数 “ Done ” = TRUE 指示此 状态。更多信息，请参见 “ 运动状态和剩余距离变量 说明.StatusPath.TotalPathLength
线性和圆周轨迹运动的总轨迹长度 以下各项的总和： 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.StatusPath.AccumulatedPathLength 线性和圆周轨迹运动的累积轨迹长度
以下各项的总和： 所有已完成运动作业的距离
活动运动作业的行进距离.StatusMotionQueue.NumberOfCommands 作业序列中的作业数
超驰.Override.Velocity 速度超驰 动态限值.DynamicLimits.Path.Velocity
轨迹最大速度的动态限值.DynamicLimits.Path.Acceleration
轨迹最大加速度的动态限值.DynamicLimits.Path.Deceleration
轨迹最大减速度的动态限值.DynamicLimits.Path.Jerk
轨迹最大加加速度的动态限值.DynamicLimits.Orientation.Velocity
笛卡尔坐标最大速度的动态限值.DynamicLimits.Orientation.Acceleration
笛卡尔坐标最大加速度的动态限值.DynamicLimits.Orientation.Deceleration
笛卡尔坐标最大减速度的动态限值.DynamicLimits.Orientation.Jerk 笛卡尔坐标最大加加速度的动态限值
默认动态值.DynamicDefaults.Path.Velocity 轨迹速度的默认设置.DynamicDefaults.Path.Acceleration
轨迹加速度的默认设置.DynamicDefaults.Path.Deceleration 轨迹减速度的默认设置.DynamicDefaults.Path.Jerk

轨迹加加速度的默认设置.DynamicDefaults.Orientation.Velocity

笛卡尔坐标速度的默认设置.DynamicDefaults.Orientation.Acceleration

笛卡尔坐标加速度的默认设置.DynamicDefaults.Orientation.Deceleration

笛卡尔坐标减速度的默认设置.DynamicDefaults.Orientation.Jerk 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.DynamicDefaults.DynamicAdaption 2

不进行轨迹分段动态调整 精磨距离.Transition.FactorBlendingLength 最大精磨距离的系数（以百分比 [%] 表示）在“工艺对象 > 组态 > 扩展参数 > 作业序列” (Technology object > Configuration > Extended parameters > Job sequence) 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。 1)

如果最多具有四个插补运动系统轴，则接头坐标系与世界坐标系相同。

采用圆周运动的方式移动运动系统 (S7-1500T)

通过圆周运动可使运动系统沿定义的圆形轨迹移动。使用运动控制指令“MC_MoveCircularAbsolute (页 324)”，可以将进行圆周运动的运动系统移动到juedui位置。

使用运动控制指令“MC_MoveCircularRelative (页 329)”，可以将进行圆周运动的运动系统相对于

于作业处理开始时存在的某个位置进行移动。针对圆周运动可选择以下选项：定义圆周轨迹：－

通过中间点和目标位置定义圆周轨迹 (页 214) － 通过中间点和角度定义圆周轨迹 (页 216) －

通过半径和目标位置定义圆周轨迹 (页 217) 定义动态响应 (页 220) 定义运动跳转 (页 221) 启动作业 (页

223) 显示运动状态和剩余距离 (页 191) 定义圆周运动的圆周轨迹 (S7-1500T)

通过中间点和目标位置定义圆周轨迹 (S7-1500T)

使用运动控制指令“MC_MoveCircularAbsolute”，可以将进行圆周运动的运动系统移动到juedui

位置。使用运动控制指令“MC_MoveCircularRelative”，可以将进行圆周运动的运动系统相对于

于作业处理开始时存在的某个位置进行移动。

指定用于定义圆周轨迹的圆周轨迹中间点和目标位置。圆周轨迹可通过起始位置、中间点和目

标位置进行计算。运动系统仅可行进小于 360° 的圆周轨迹。参数输入

使用运动控制指令“MC_MoveCircularAbsolute (页 324)”或“MC_MoveCircularRelative (页

329)”的以下参数定义圆周运动的圆周轨迹：

可使用“CircMode”参数定义圆周轨迹定义模式。“CircMode”= 0 时，通过中间点和目标位置

定义圆周轨迹。可通过“CoordSystem”参数定义参考坐标系。

可通过“AuxPoint[1..3]”参数定义参考坐标系中圆周轨迹中间点的 x、y 和 z 坐标。

可通过“EndPoint[1..4]”参数定义参考坐标系中目标位置的 x、y、z 和 A 坐标。

最多具有四个插补运动系统轴：－ 可通过“DirectionA”参数定义笛卡尔坐标 A 的移动方向（仅适用

于“MC_MoveCircularAbsolute”）。具有四个以上插补运动系统轴：－

可通过“EndPoint[5..6]”参数定义参考坐标系中目标位置的 B 和 C 坐标。说明 方向运动

始终以最短距离逼近目标方向。如果可通过两条长度相等的路径到达目标方向，则运动为

正方向。通过中间点和角度定义圆周轨迹 (S7-1500T)

使用运动控制指令“MC_MoveCircularAbsolute”，可以将进行圆周运动的运动系统移动到juedui

位置。使用运动控制指令“MC_MoveCircularRelative”，可以将进行圆周运动的运动系统相对于

于作业处理开始时存在的某个位置进行移动。

指定用于定义圆周轨迹的圆周轨迹中间点和角度。还可定义圆周轨迹的主平面和方向。圆周轨

迹和目标位置可通过默认值进行计算。通过这种运动轨迹定义模式，运动系统也可在主平面中移动

360° 以上的圆周轨迹。定义圆心和角度时，确保信息一致。参数输入

使用运动控制指令“MC_MoveCircularAbsolute (页 324)”或“MC_MoveCircularRelative (页

329)”的以下参数定义圆周运动的圆周轨迹：

可使用“CircMode”参数定义圆周轨迹定义模式。“CircMode”= 1 时，通过主平面中的圆心和

角度定义圆周轨迹。可通过“CoordSystem”参数定义参考坐标系。

可通过“AuxPoint[1..3]”参数定义参考坐标系中圆周轨迹中心点的 x、y 和 z 坐标。

可通过“EndPoint[4]”参数定义参考坐标系中目标位置的 A 坐标。最多具有四个插补运动系统轴：－

可通过“DirectionA”参数定义笛卡尔坐标 A 的移动方向（仅适用于“MC_MoveCircularAbsolute”）。

具有四个以上插补运动系统轴：－ 可通过“EndPoint[5..6]”参数定义参考坐标系中目标位置的 B 和 C

坐标。说明 方向运动

始终以最短距离逼近目标方向。如果可通过两条长度相等的路径到达目标方向，则运动为 正方向。

可通过 “ Arc ” 参数定义主平面中圆周轨迹的角度。

可通过 “ CirclePlane ” 参数定义参考坐标系中圆周轨迹的主平面。

可通过 “ PathChoice ” 参数定义参考坐标系中圆周轨迹的方向。 圆周轨迹的主平面

可通过 “ CirclePlane ” 参数定义圆周轨迹移动时所在的参考坐标系的主平面：

可通过参数 “ CirclePlane ” = 0 将参考坐标系的 xz 平面定义为主平面。 可通过参数 “ CirclePlane ” = 1

将参考坐标系的 yz 平面定义为主平面。 可通过参数 “ CirclePlane ” = 2 将参考坐标系的 xy

平面定义为主平面。 圆周轨迹的方向

指定的主平面中有两种可能的圆周轨迹。可通过参数 “ PathChoice ” 指定圆周轨迹的移动方向：

“ PathChoice ” = 0 时，使用正旋转方向。 “ PathChoice ” = 1

时，使用负旋转方向。通过半径和目标位置定义圆周轨迹 (S7-1500T)

使用运动控制指令 “ MC_MoveCircularAbsolute ”，可以将进行圆周运动的运动系统移动到juedui

位置。使用运动控制指令 “ MC_MoveCircularRelative ”，可以将进行圆周运动的运动系统相对于

作业处理开始时存在的某个位置进行移动。

指定用于定义圆周轨迹的圆周轨迹半径和目标位置。还可定义圆周轨迹的主平面和方向。圆周

轨迹通过默认值计算。通过这种运动轨迹定义模式，运动系统仅可在主平面中移动 360 °

以下的圆周轨迹。定义半径和目标位置时，确保信息一致。参数输入

使用运动控制指令 “ MC_MoveCircularAbsolute (页 324) ” 或 “ MC_MoveCircularRelative (页

329) ” 的以下参数定义圆周运动的圆周轨迹：

可使用 “ CircMode ” 参数定义圆周轨迹定义模式。 “ CircMode ” = 2 时，通过主平面中的圆周半

径和目标位置定义圆周轨迹。 可通过 “ CoordSystem ” 参数定义参考坐标系。

可通过 “ EndPoint[1..4] ” 参数定义参考坐标系中目标位置的 x、y、z 和 A 坐标。

最多具有四个插补运动系统轴： – 可通过 “ DirectionA ” 参数定义笛卡尔坐标 A 的移动方向（仅适用

于 “ MC_MoveCircularAbsolute ”）。具有四个以上插补运动系统轴： –

可通过 “ EndPoint[5..6] ” 参数定义参考坐标系中目标位置的 B 和 C 坐标。说明 方向运动

始终以最短距离逼近目标方向。如果可通过两条长度相等的路径到达目标方向，则运动为 正方向。

可通过 “ Radius ” 参数定义主平面中圆周轨迹的半径。

可通过 “ CirclePlane ” 参数定义参考坐标系中圆周轨迹的主平面。

可通过 “ PathChoice ” 参数定义参考坐标系中圆周轨迹的方向。 圆周轨迹的主平面

可通过 “ CirclePlane ” 参数定义圆周轨迹移动时所在的参考坐标系的主平面：

可通过参数 “ CirclePlane ” = 0 将参考坐标系的 xz 平面定义为主平面。 可通过参数 “ CirclePlane ” = 1

将参考坐标系的 yz 平面定义为主平面。 可通过参数 “ CirclePlane ” = 2 将参考坐标系的 xy

平面定义为主平面。 圆周轨迹的方向

视半径而定，指定的主平面中最多可出现四个圆周轨迹。可通过 “ PathChoice ” 参数指定圆周轨

迹的移动方式：参数 “ PathChoice ” = 0 时，使用较短的正向圆弧段。参数 “ PathChoice ” = 1

时，使用较短的负向圆弧段。参数 “ PathChoice ” = 2 时，使用较长的正向圆弧段。

参数 “ PathChoice ” = 3 时，使用较长的负向圆弧段。