

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。