

SIEMENS西门子 S-1FL2中惯量型电机 1FL2203-2AG00-0SC0

产品名称	SIEMENS西门子 S-1FL2中惯量型电机 1FL2203-2AG00-0SC0
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

定义 sPTP 运动的连接目标位置 (S7-1500T)

使用运动控制指令“MC_MoveDirectAbsolute”，可以将进行同步“点对点”运动（sPTP 运动）的运动系统移动到juedui位置。使用运动控制指令“MC_MoveDirectRelative”，可以将进行 sPTP 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。输入接头坐标系（JCS）中的目标位置。单轴运动由接头的起始位置和目标位置计算得出。运动系统同步移动所有单轴运动。所有运动系统轴同时移动，并同时到达指定的目标位置。行程时间最长的运动系统轴可确定 sPTP 运动的行进时间，从而可确定其它所有运动系统轴的行进时间。如果最多具有四个插值运动系统轴，则接头坐标系与世界坐标系相同。参数输入 juedui 目标位置使用运动控制指令“MC_MoveDirectAbsolute (页 335)”的以下参数定义轴的juedui目标位置：可通过参数“CoordSystem”= 100 将 MCS 定义为参考坐标系。可通过参数“Position[1..4]”定义轴 A1 到 A4 的juedui目标连接位置。具有四个以上插补运动系统轴：- 可通过参数“Position[5..6]”定义轴 A5 和 A6 的juedui目标连接位置。相对目标位置 使用运动控制指令“MC_MoveDirectRelative (页 342)”的以下参数定义轴的相对目标位置：可通过参数“CoordSystem”= 100 将 MCS 定义为参考坐标系。可通过参数“Distance[1..4]”定义轴 A1 到 A4 的相对目标连接位置。具有四个以上插补运动系统轴：- 可通过参数“Distance[5..6]”定义轴 A5 和 A6 的相对目标连接位置。参数输入 juedui 目标位置 使用运动控制指令“MC_MoveDirectAbsolute (页 335)”的以下参数定义接头的juedui目标位置：可通过参数“CoordSystem”= 101 将 JCS 定义为参考坐标系。可通过参数“Position[1..4]”定义接头 J1 到 J4 的juedui目标位置。具有四个以上插补运动系统轴：- 可通过参数“Position[5..6]”定义接头 J5 和 J6 的juedui目标位置。相对目标位置 使用运动控制指令“MC_MoveDirectRelative (页 342)”的以下参数定义接头的相对目标位置：可通过参数“CoordSystem”= 101 将 JCS 定义为参考坐标系。可通过参数“Distance[1..4]”定义接头 J1 到 J4 的相对目标位置。

具有四个以上插补运动系统轴： – 可通过参数“Distance[5.6]”定义接头 J5 和 J6 的相对目标位置。定义 sPTP 运动的笛卡尔目标坐标 (S7-1500T)

使用运动控制指令“MC_MoveDirectAbsolute”，可以将进行同步“点对点”运动（sPTP 运动）的运动机构移动到 juedui 位置。使用运动控制指令“MC_MoveDirectRelative”，可以将进行 sPTP 运动的运动机构相对于作业处理开始时存在的某个位置进行移动。在世界坐标系 (WCS) 或对象坐标系 (OCS) 中定义笛卡尔目标坐标。单轴运动由起始坐标和目标坐标计算得出。运动机构同步移动所有单轴运动。所有运动机构轴同时移动，并同时到达其目标位置。行程时间最长的运动机构轴可确定 sPTP 运动的行进时间，从而可确定其它所有运动机构轴的行进时间。参数输入 juedui 笛卡尔坐标 使用运动控制指令“MC_MoveDirectAbsolute (页 335)”的以下参数定义 sPTP 运动的 juedui 笛卡尔 目标坐标：可通过参数“CoordSystem”= 0、1、2 或 3 将 WCS、OCS1、OCS2 或 OCS3 定义为参考坐标系。

可通过“Position[1..4]”参数定义笛卡尔 juedui 目标坐标 x、y、z 和 A。

可通过参数“LinkConstellation”定义目标臂定位空间。最多具有四个插补运动机构轴： – 可通过参数“PositionMode”为具有定位功能 A 的运动机构类型定义将参数“Position[4]”的值解释为轴 A4 的 juedui 值还是相对值。这一点仅适用于已为轴 A4 启用模数功能的情况。 –

如果“PositionMode”= 1，可通过参数“DirectionA”定义笛卡尔坐标 A 的移动方向。这一点仅适用于已为轴 A4 启用模数功能的情况。具有四个以上插补运动机构轴： –

可通过“Position[5..6]”参数定义笛卡尔 juedui 目标坐标 B 和 C。 –

可通过参数“TurnJoint[1..6]”定义接头 J1 到 J6 的目标接头位置范围。相对笛卡尔坐标 使用运动控制指令“MC_MoveDirectRelative (页 342)”的以下参数定义 sPTP 运动的相对笛卡尔 目标坐标：可通过参数“CoordSystem”= 0、1、2 或 3 将 WCS、OCS1、OCS2 或 OCS3 定义为参考坐标系。可通过“Distance[1..4]”参数定义笛卡尔相对目标坐标 x、y、z 和 A。

可通过参数“LinkConstellation”定义目标臂定位空间。具有四个以上插补运动机构轴： – 可通过“Distance[5..6]”参数定义相对目标坐标 B 和 C。 – 可通过参数“TurnJoint[1..6]”定义接头 J1 到 J6 的目标接头位置范围。

接头位置范围的参数化值对于运动控制指

令“MC_MoveDirectAbsolute”和“MC_MoveDirectRelative”是 juedui 的。接头 J1 到 J6 的当前位置设定值通过工艺对象的“.JointData.J[1..6].Position”变量指示。

可通过当前位置设定值得出当前接头位置区域。示例 接头 J[i] 的当前位置是 0°。因此，接头 J[i] 位于接头位置范围 1。如果指定“Position[i]”= 90.0，“TurnJoint[i]”= 2，则接头 J[i] 不会只旋转 90°，而是将旋转 450°，以到达指定目标接头位置范围 2。

如果指定“Position[i]”= 0.0，“TurnJoint[i]”= 2，则接头 J[i] 将旋转 360°，以到达指定目标接头位置范围 2 的中心。定义 sPTP 运动的动态值系数 (S7-1500T)

可通过动态值系数确定同步“点对点”运动（sPTP 运动）的动态响应。这些系数与组态的运动系统轴最大动态值相关。可在互连轴工艺对象的“工艺对象 > 组态 > 扩展参数 > 限值 > 动态限值” (Technology objects > Configuration > Extended parameters > Limits > Dynamics limits) 中 组态最大动态值。

同步移动运动系统轴的单轴运动是通过起始位置和目标位置计算得出的。所有运动系统轴同时移动，并同时到达相应的目标位置。行程时间最长的运动系统轴可确定 sPTP 运动的行进时间，从而可确定其它所有运动系统轴的行进时间。要计算运动曲线，应根据运动时间最长的运动系统轴调整各个运动系统轴的动态值。参数输入 使用运动控制指令“MC_MoveDirectAbsolute (页 335)”或“MC_MoveDirectRelative (页 342)”的以下参数定义 sPTP 运动的动态值：

可通过“VelocityFactor”参数定义 sPTP 运动的速度系数。可通过“AccelerationFactor”参数定义 sPTP 运动的加速度系数。可通过“DecelerationFactor”参数定义 sPTP 运动的减速度系数。

可通过“JerkFactor”参数定义 sPTP 运动的加加速度系数。定义 sPTP 运动的跳转 (S7-1500T)

多个运动可彼此附加，这种情况下，运动系统会在各个运动间停止。要在各个运动作业之间实现无中断运动控制且不进入静止状态，可将各个运动与几何转换混合。在新运动作业 (A2) 定义相关参数，其中也混合了以前的作业 (A1)。以下示例中，利用当前线性运动 (A1) 和后续 sPTP 运动 (A2) 来解释各种运动跳转。以 sPTP 运

动为例加以说明。运动系统的运动由各个轴的连接位置和运动作业的动态值确定。参数输入

使用运动控制指令“MC_MoveDirectAbsolute (页 335)”或“MC_MoveDirectRelative (页 342)”的以下参数定义当前运动的跳转：可通过“BufferMode”参数定义运动跳转的模式。可通过“TransitionParameter[1]”参数定义精磨距离。附加运动参数“BufferMode”=1时，会向当前运动附加sPTP运动。当前运动序列(A1)已完成，运动系统将逐渐进入静止状态。随后执行sPTP运动(A2)。混合运动混合两个sPTP运动参数“BufferMode”=2时，当前sPTP运动将与后续的sPTP运动混合。混合两个sPTP运动时，会使用两个作业中较低的速度。参数“BufferMode”=5时，当前sPTP运动将与后续的sPTP运动混合。混合两个sPTP运动时，会使用两个作业中较高的速度。要启用两个sPTP运动之间的连续混合，请遵守以下规定：设置足够大的精磨距离。将sPTP运动的加速度和加加速度的动态系数设为尽可能大的值。类似地设置两个sPTP运动的动态响应。混合轨迹运动和sPTP运动混合轨迹运动和sPTP运动时，混合段的速度与参数值“BufferMode”=2或5无关。混合区域中不会超出轴的动态限值。要启用轨迹运动与sPTP运动之间的连续混合，请遵守以下规定：设置足够大的精磨距离。避免在TCP的最终轮廓中产生小曲率半径。类似地设置轨迹运动和sPTP运动的动态响应。设置轨迹运动的动态调整。将sPTP运动的动态值系数设为小于1.0。将轨迹运动的加速度和加加速度值设为尽可能大的值。定义混合距离精磨距离 $d > 0.0$ 参数“TransitionParameter[1]” < 0.0 时，只要达到与当前运动目标位置的指定精磨距离，当前运动(A1)即会与sPTP运动(A2)混合。