

SIEMENS西门子 S-1FL2中惯量型电机 1FL2203-2AG01-0SC0

产品名称	SIEMENS西门子 S-1FL2中惯量型电机 1FL2203-2AG01-0SC0
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

启动 sPTP 运动作业 (S7-1500T) 在 “ Execute ” = TRUE 的情况下启动同步 “ 点对点 ” 作业 (sPTP 运动) 后，作业会添加到作业序列 (页 199)中。运动控制指令 “ MC_MoveDirectAbsolute (页 335) ” 或 “ MC_MoveDirectRelative (页 342) ” 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.X11 (DirectCommand) ” 变量指示此状态。通过 “ ExecutionTimeStatus ” 参数显示执行进度。参数起始值为 0.0，并在作业执行过程中递增。只要到达目标位置或者 sPTP 运动混合到下一运动，作业即完成。该状态通过参数 “ Done “ = TRUE 和 ” ExecutionTimeStatus “ = 1.0 来指示。变量：sPTP 运动 (S7-1500T) 以下工艺对象变量与运动控制相关：变量 说明 状态值.StatusWord 激活运动的状态指示灯.StatusWord.X11 (DirectCommand) 如果 sPTP 运动的作业处于活动状态 (“ MC_MoveDirectAbsolute ”、 “ MC_MoveDirectRelative ”)，则会设置值 “ TRUE ”。 .Tcp 世界坐标系中运动系统运动的目标坐标 x、y、z、A、B、C.AxesData.A[1..6] 运动系统轴 A1 到 A6 的运动系统运动的当前设定值.JointData.J[1..6] 接头 J1 到 J6 的运动系统运动的当前设定值 激活运动控制作业的坐标系 0 世界坐标系 1, 2, 3 对象坐标系 1, 2, 3 100 机床坐标系.StatusPath.CoordSystem 101 接头坐标系1).StatusMotionQueue.NumberOfCommands 作业序列中的作业数 超驰.Override.Velocity 速度超驰 默认动态值.DynamicDefaults.MoveDirect.VelocityFactor 轴运动速度相对于轴对应最大速度的系数 (进行 sPTP 运动)。 .DynamicDefaults.MoveDirect.AccelerationFactor 轴运动加速度相对于轴对应最大加速度的系数 (进行 sPTP 运动)。 .DynamicDefaults.MoveDirect.DecelerationFactor 轴运动减速度相对于轴对应最大减速度的系数 (进行 sPTP

运动)。DynamicDefaults.MoveDirect.JerkFactor 轴运动加加速度相对于轴对应最大加加速度的系数（进行 sPTP 运动）。精磨距离以百分比 [%] 表示的最大精磨距离系数在“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。0.0 无法混合 50.0 默认值.Transition.FactorBlendingLength 100.0 可以进行完整段长度或运动长度的混合 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。

传送带跟踪 (S7-1500T)

通过传送带跟踪，运动机构可以跟随移动的传送带上的物体。传送带由支持主值的工艺对象表示。支持主值的工艺对象包括：定位轴 同步轴 外部编码器 引导轴代理 警告 奇点附近的动态值超限在奇点 (页 153) 附近，未进行动态调整的轨迹运动通常会导致动态值超限。这意味着一个或多个运动机构轴可以极高的转数移动，并以过大的作用力加速或减速。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 因机械组件过载等原因造成机器损坏

将运动作业的“DynamicAdaption”值设为“1”或“2”，以激活动态调整。还可参数化动态保留 (.Conveyor.DynamicReserve[1..1])。典型的运动序列分 5 个阶段运行。组态和启动传送带跟踪 (S7-1500T) 按以下方法组态和启动传送带跟踪功能：在“传送带跟踪” (Conveyor tracking) 组态窗口中，将多个主值互连并组态传送带跟踪的耦合类型。

使用运动控制指令“MC_TrackConveyorBelt”启动已组态的传送带跟踪。组态传送带跟踪的主值按以下方法在“传送带跟踪” (Conveyor tracking) 组态窗口中组态耦合系数：1. 在“支持的工艺对象” (Possible technology objects) 表格列中，添加指令中需要的所有支持主值的工艺对象，作为用于传送带跟踪的支持主值的值。对象坐标系只能与支持主值的工艺对象耦合，其工艺对象在此表中定义。2. 在“耦合类型” (Type of coupling) 列中，选择支持主值的工艺对象的主值耦合方式：- 通过设定值 - 通过实际值 对于外部编码器，只能选择实际值。- 已延时 参见 MC_TrackConveyorBelt：启动传送带跟踪 V8 (页 348)

传送带跟踪阶段 (S7-1500T) 阶段 1：检测传送带上的对象位置

标架“ConveyorBeltOrigin”用于定义传送带相对于 WCS 的原始位置。“ConveyorBeltOrigin”的 x 方向必须与传送带方向一致。定义标架时，请注意“标架 (页 173)”部分介绍的限制。示例中定义的“ConveyorBeltOrigin”标架位于传送带左侧。但是，可对“ConveyorBeltOrigin”标架进行设置，使其不与传送带的零点重合。标架“ConveyorBeltOrigin”分配给运动控制指令“MC_TrackConveyorBelt”。

对象到达定义的位置后，会使用光栅或摄像机的测量输入功能记录传送带的当前位置。“BeltPosition”变量显示支持主值的工艺对象的位置。本例中，“BeltPosition”在采集时间 t0 时为 2000。测量位置与“ConveyorBeltOrigin”之间的距离为 500 mm。图中显示了不同时间的三个运动系统运动。t1：通过指令“MC_MoveLinearAbsolute”使 TCP 在已跟踪 OCS1 中沿 z 方向朝对象位置向下移动。t2：对象被抓住。TCP 继续随已跟踪 OCS1 移动。t3：通过指令“MC_MoveLinearAbsolute”使 TCP 在已跟踪 OCS1 中沿 z 方向向上移动，以将对象从传送带提起。继续通过 OCS1 跟踪 TCP。阶段 5：解除 TCP 与 OCS 的同步在 WCS 或未跟踪 OCS 中通过运动控制指令“MC_MoveLinearAbsolute”或“MC_MoveCircularAbsolute”解除 TCP 与 OCS 的同步，且不再跟随传送带运动。“TrackingState”变量的特性 (S7-1500T)

变量“.StatusConveyor[1..3].TrackingState”指示传送带跟踪的状态。变量说明 传送带跟踪状态 0 OCS 未分配 OCS 未分配给支持主值的工艺对象。1 OCS 已分配

运动控制指令“MC_TrackConveyorBelt”已完成，OCS 将被分配给支持主值的工艺对象。可发送已跟踪 OCS 中的第一个轨迹运动作业。2 TCP 同步到 OCS OCS 将被分配给支持主值的工艺对象。已跟踪 OCS 中的第一个轨迹运动作业处于活动状态。3 TCP 跟随 OCS OCS 将被分配给支持主值的工艺对象。已跟踪 OCS 中的第一个轨迹运动作业已完成。运动系统已到达在轨迹运动作业中设定的位置。运动系统跟随 OCS 的运动。.StatusConveyor[1..3].TrackingState 4 TCP 与 OCS 取消同步 通过 WCS 中的运动作业或未跟踪 OCS 来结束已跟踪 OCS 中运动系统的运动。运动作业完成后，“TrackingState”变为 0，并且不会再通过对象位置跟踪 OCS。要更快地接近 OCS2，应对 WCS 中的中间点进行滤波处理。初始情况：OCS1 的“TrackingState”为“3”。产品已拾取，且运动机构的 TCP 跟随 OCS1。通过程序设定以下运动控制指令，以将运动机构从已跟踪 OCS1 移入已跟踪 OCS2。1. 要将 OCS2 分配给采集到的对象位置，发送“MC_TrackConveyorBelt”作业。2.

将“ MC_MoveLinearAbsolute ”作业发送到 WCS 中的中间点。 3.

将“ MC_MoveLinearAbsolute ”作业发送到已跟踪 OCS2 中的存储位置上方。 运动机构将跟随 OCS2。 4.

要存储对象，在 OCS2 中发送运动命令。 传送带跟踪阶段的动态值 (S7-1500T)

在同步或取消同步过程中，运动系统的动态值可由运动作业的动态值和同步或取消同步过程所需的动态值得出。 在 OCS 中行进时，动态值可由运动作业的动态值和传送带的动态值得出。

如果传送带的速度不断变化，在该传送带上进行同步或取消同步会导致运动系统的动态值额外增加。 应在传送带速度尽可能保持恒定的情况下执行同步或取消同步。

用于同步或取消同步的运动作业轨迹长度会影响运动系统的动态值。 为了降低以恒定传送带速度执行同步或取消同步的过程中运动系统的动态值，可增加可用于同步或取消同步的轨迹长度。