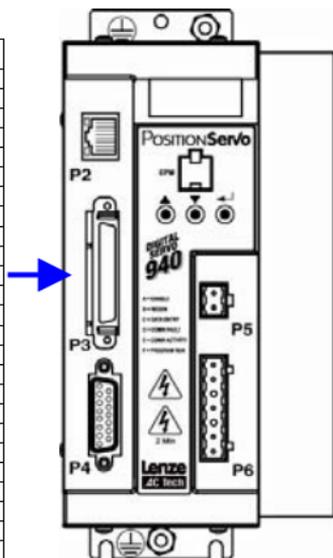


Краткое руководство по использованию устройства Позиционирующий привод 940 с внутренним источником задания

Контакт	Имя	Функция
26	IN_A_CO	Общий для группы цифровых входов А
27	IN_A1	Цифровой вход А1
28	IN_A2	Цифровой вход А2
29	IN_A3	Цифровой вход А3
30	IN_A4	Цифровой вход А4
31	IN_B_CO	Общий для группы цифровых входов В
32	IN_B1	Цифровой вход В1
33	IN_B2	Цифровой вход В2
34	IN_B3	Цифровой вход В3
35	IN_B4	Цифровой вход В4
36	IN_C_CO	Общая для группы цифровых входов С
37	IN_C1	Цифровой вход С1
38	IN_C2	Цифровой вход С2
39	IN_C3	Цифровой вход С3
40	IN_C4	Цифровой вход С4
41	RDY+	Готовность. Коллектор
42	RDY-	Готовность. Эмиттер
43	OUT1-C	Программируемый выход №1 Коллектор
44	OUT1-E	Программируемый выход №1 Эмиттер
45	OUT2-C	Программируемый выход №2 Коллектор
46	OUT2-E	Программируемый выход №2 Эмиттер
47	OUT3-C	Программируемый выход №3 Коллектор
48	OUT3-E	Программируемый выход №3 Эмиттер
49	OUT4-C	Программируемый выход №4 Коллектор
50	OUT4-E	Программируемый выход №4 Эмиттер



Соединения, выделенные синим, обязательны для работы в данном режиме.

940 Режим позиционирования: Руководство программиста Отключение/Включение

Команда	Синтаксическая структура	Название
DISABLE	DISABLE	Отключение сервопривода
ENABLE	ENABLE	Включение сервопривода

Команды движения/перемещения

Команда	Синтаксическая структура	Название
MOVE	MOVE [BACK] UNTIL <condition> [C]	ДВИГАТЬСЯ [НАЗАД] ДО выполнения условия
MOVED	MOVED <distance>[S] [C]	Перемещение на расстояние
MOVEP	MOVEP <absolute position>[S] [C]	Перемещение в позицию
MOVEDR	MOVEDR <distance>,<displacement> [C]	Движение на... с регистрацией изменения на входе
MOVEPR	MOVEPR <distance>,<displacement> [C]	Движение в... с регистрацией изменения на входе
MDV	MDV <[-]segment distance>,<segment final velocity> [S]	Движение по сегментам (задается расстояние перемещения и конечная скорость в сегменте)
MOTION SUSPEND	MOTION SUSPEND	Временная приостановка движения
MOTION RESUME	MOTION RESUME	Возобновление приостановленного движения

Структура программы

Команда	Синтаксическая структура	Название
STOP MOTION	STOP MOTION	Остановить все движения с замедлением DECEL
STOP MOTION QUICK	STOP MOTION QUICK	Остановить все движения с замедлением QDECEL
WAIT	WAIT MOTION COMPLETE	Ждать завершения движения

Краткое руководство по использованию устройства Позиционирующий привод 940 с внутренним источником задания

940 Руководство по переменным режима позиционирования

Номер	Наименование	ЕPM	R/W	Описание
29	VAR_ENABLE_SWITCH_TYPE	Да	R/W	Функция переключения (АЗ): 0 - только блоказа, 1 - Запуск
34	VAR_DRIVEMODE	Да	R/W	Выбор режима работы привода: 0 - крутящий момент, 1 - скорость, 2 - положение
37	VAR_REFERENCE	Да	R/W	Выбор источника задающего сигнала: 0 - внешний, 1 - внутренний источник
44	VAR_VP_GAIN	Да	R/W	Скоростной контур. Пропорциональный коэффициент Диапазон: 0 - 32767
45	VAR_VI_GAIN	Да	R/W	Скоростной контур. Интегральный коэффициент Диапазон: 0 - 16383
46	VAR_PP_GAIN	Да	R/W	Контур позиционирования. Пропорциональный коэффициент Диапазон: 0 - 32767
47	VAR_PI_GAIN	Да	R/W	Контур позиционирования. Интегральный коэффициент Диапазон: 0 - 16383
48	VAR_PD_GAIN	Да	R/W	Контур позиционирования. Дифференциальный коэффициент Диапазон: 0 - 32767
49	VAR_PI_LIMIT	Да	R/W	Контур позиционирования. Ограничение интегральной составляющей Диапазон: 0 - 20000
51	VAR_VREG_WINDOW	Да	R/W	Масштабный коэффициент усиления (показатель степени) Диапазон: 5 - +4
52	VAR_ENABLE	Нет	W	Отключено/включено выполнение программного обеспечения: 0 - откл., 1 - вкл.
61	VAR_PLIMIT_POSERROR	Да	R/W	Допустимый предел ошибки позиционирования Диапазон: 1 - 32767
62	VAR_PLIMIT_ERRORTIME	Да	R/W	Предельное время достижения предела ошибки позиционирования, Диапазон: 0.25 - 8000
84	VAR_HLS_MODE	Да	R/W	Режим аппаратного ограничения переменных: 0 - не используется, 1 - остановка и неустойчивость, 2 - неустойчивость
91	VAR_SUSPEND_MOTION	Нет	R/W	Задержка движения: 0 - включить движение, 1 - отключить движение
92	VAR_MOVEP	Нет	W	Задания позиции для абсолютного движения согласно команде MOVEP
93	VAR_MOVED	Нет	W	Величина перемещения для движения согласно команде MOVED
94	VAR_MDV_DISTANCE	Нет	W	Расстояние для режима MDV
95	VAR_MDV_VELOCITY	Нет	W	Конечная скорость сегмента для режима MDV. Выполнение MDV с расстоянием №94
96	VAR_MOVE_PWH1	Нет	W	Выполнение движения в положительном направлении при активном сигнале на входе.
97	VAR_MOVE_PWH0	Нет	W	Выполнение движения в положительном направлении при нулевом (неактивном) сигнале на входе
98	VAR_MOVE_MW11	Нет	W	Выполнение движения в отрицательном направлении при активном сигнале на входе.
99	VAR_MOVE_MW10	Нет	W	Выполнение движения в отрицательном направлении при нулевом (неактивном) сигнале на входе.
132	VAR_MOVEDR_DISTANCE	Нет	W	Установленное расстояние перемещения. Согласно команде MOVEDR
133	VAR_MOVEDR_DISPLACEMENT	Нет	W	Перемещение согласно команде MOVEDR при регистрации изменения на входе с использованием №132
134	VAR_MOVEPR_DISTANCE	Нет	W	Задания позиции согласно команде MOVEPR
135	VAR_MOVEPR_DISPLACEMENT	Нет	W	Задания позиции согласно команде MOVEPR при регистрации изменения на входе с использованием №134
136	VAR_STOP_MOTION	Нет	W	Остановка перемещение: 0 - нет действие, 1 - остановка движения
177	VAR_MOVEPS	Нет	W	То же, что в №92, но используя ускорение/замедление по S-образной кривой
178	VAR_MOVEPDS	Нет	W	То же, что в №93, но используя ускорение/замедление по S-образной кривой
179	VAR_MDVS_VELOCITY	Нет	W	Значение скорости для перемещения MDV. Помещает MDV сегмент в стек (очередь) движения
180	VAR_MAXVEL	Нет	R/W	Максимальная скорость профиля движения
181	VAR_ACCEL	Нет	R/W	Значение ускорения для индекс программы
182	VAR_DECEL	Нет	R/W	Значение замедления для индекс программы
183	VAR_QDECEL	Нет	R/W	Значение быстрого замедления
184	VAR_INPOSLIM	Нет	R/W	Предельное значение отклонения «в позиции»
186	VAR_UNITS	Да	R/W	Единицы измерения перемещения пользователя
189	VAR_POS_PULSES	Нет	R/W	Задания позиция в импульсах энкодера
190	VAR_APOS_PULSES	Нет	R/W	Текущая позиция в импульсах энкодера
191	VAR_POSERROR_PULSES	Нет	R	Ошибка по положению в импульсах энкодера
212	VAR_RPOS_PULSES	Нет	R	Позиция при регистрации изменения на входе в импульсах энкодера
213	VAR_RPOS	Нет	R	Позиция при регистрации изменения на входе
214	VAR_POS	Нет	R/W	Задания позиция
215	VAR_APOS	Нет	R/W	Текущая позиция
216	VAR_POSERROR	Нет	R	Ошибка по положению
219	VAR_TPOS_ADVANCE	Нет	W	Прибавка к заданному значению. Прибавляется в момент записи к итоговой точке заданного положения (в импуль.)
239	VAR_HOME_ACCEL	Да	R/W	Ускорение в режиме поиска нуля: 0.10000000.0 (единицы пользователя в сек ²)
240	VAR_HOME_OFFSET	Да	R/W	Смещение начальной позиции
241	VAR_HOME_OFFSET_PULSES	Да	R/W	Смещение начальной позиции в импульсах энкодера
242	VAR_HOME_FAST_VEL	Да	R/W	Быстрая скорость поиска нуля
243	VAR_HOME_SLOW_VEL	Да	R/W	Медленная скорость поиска нуля
244	VAR_HOME_METHOD	Да	R/W	Метод поиска нуля: 1-35
245	VAR_START_HOMING	Нет	W	Пуск режима поиска нуля: 0 - нет действие, 1 - запуск
246	VAR_HOME_SWITCH_INPUT	Да	R/W	Вход, используемый для подключения нулевого конечного выключателя: 0 - 11, что соответствует A1 до C4