

**Sommario**

**DA10AnOopos** ..... 3  
**IMPLEMENTAZIONE** ..... 3



## DA10AnOopos

**D** = Device(anpos-camming-camming2)

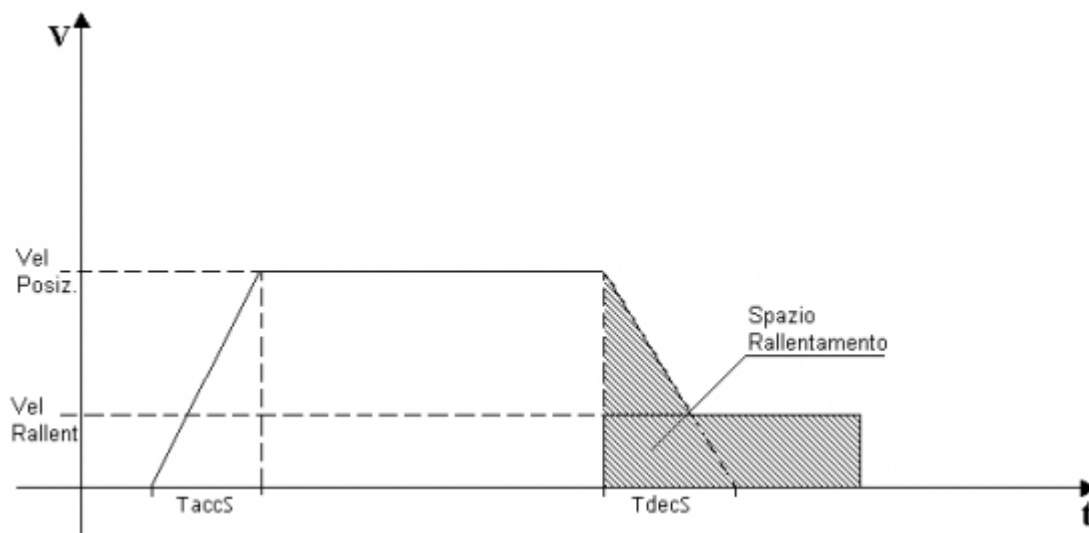
**A** = Funzioni di Azione

La funzione DA10AnOopos gestisce l'uscita analogica utilizzata nel caso di un posizionamento di tipo ON/OFF che necessita di riferimento analogico per l'azionamento.

La funzione si incarica della costruzione del profilo di tensione in base alle rampe di accelerazione e decelerazione impostate nella funzione stessa.

Le rampe possono essere di tipo trapezoidale oppure epicicloideale (rampe ad "S").

Per la precisione del posizionamento è importante che il passaggio da velocità di posizionamento a velocità di rallentamento, avvenga prima della fine dello spazio di rallentamento (impostato nel device OOPOS3)



## IMPLEMENTAZIONE

### DA10AnOopos(ooAsse,eaDac,aslParam)

Parametri:

IN/OUT	TIPO VARIABILE	NOME DI ESEMPIO	DIM	
IN	OOPOS3	ooAsse (INTDEVICE)	-	Device ON/OFF che esegue il posizionamento
IN	EANPOS	eaDac (INTDEVICE)	-	Device che gestisce il riferimento analogico
IN	ARRSYS	aslParam[1]	L	Velocità di posizionamento (‰ della Vel max)
IN	ARRSYS	aslParam[2]	L	Velocità in rallentamento (‰ della Vel max)
IN	ARRSYS	aslParam[3]	L	Tempo di accelerazione. Tempo necessario all'asse per accelerare da zero alla velocità massima. (sec/100)
IN	ARRSYS	aslParam[4]	L	Tempo di decelerazione. Tempo necessario all'asse per decelerare dalla velocità massima a zero. (sec/100)
IN	ARRSYS	aslParam[5]	L	Tipo di Rampe utilizzate per il profilo. 0 = Acc e Dec Trapezoidali 1 = Acc e Dec Epicicloideali 2 = Acc Trapezoidale / Dec Epicicloideale 3 = Acc Epicicloideale / Dec Trapezoidale
IN	ARRSYS	aslParam[6]	L	Tipo di Uscita analogica 0 = 0 ÷ 10 Volts 1 = -10 ÷ 10 Volts

### Esempio

#### FILE DI CONFIGURAZIONE

```

:
:
: ARRSYS
: aslParam L 6
:-----
: INTDEVICE Declaration
:-----
INTDEVICE
ooAsse 00POS3 002 2.CNT01 X 2.INP01 2.OUT01 2.OUT02 X.X X.X 2.OUT03 X.X
eaDac1 EANPOS 002 2.CNT01 X X.X 2.AN01

```

## MODULE

```
MAIN:
aslParam[1] = 300 ;Vel posiz = 30.0 %
aslParam[2] = 50 ;Vel rallentamento = 5.0 %
aslParam[3] = 100 ;Tempo Accelerazione = 1 sec
aslParam[4] = 150 ;Tempo Decelerazione = 1.5 sec
aslParam[5] = 0 ;Tipo di Rampe = Trapezoidali
aslParam[6] = 0 ;Tipo Uscita analogica = 0÷10V

DA10AnOopos (ooAsse, eaDac, aslParam)

WAIT 1
JUMP MAIN
```

## Note

- Questa funzione deve essere posta in un modulo dell'applicativo che venga sicuramente eseguito ad ogni giro logico
- Per la precisione del posizionamento è importante che il passaggio da velocità di posizionamento a velocità di rallentamento, avvenga prima della fine dello spazio di rallentamento (impostato nel device OOPOS3). Se questo non avviene è necessario aumentare lo spazio di rallentamento o diminuire il tempo di decelerazione.

Documento generato automaticamente da **Qem Wiki** - <https://wiki.qem.it/>

Il contenuto wiki è costantemente aggiornato dal team di sviluppo, è quindi possibile che la versione online contenga informazioni più recenti di questo documento.