Sommario

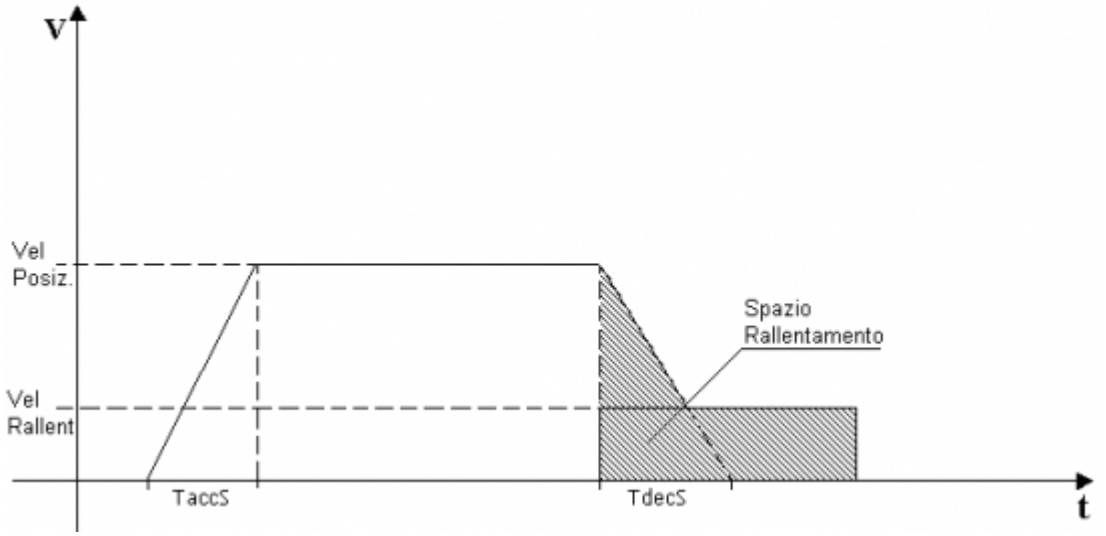
DA10AnOopos 3
IMPLEMENTAZIONE 3

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 epicicloidale (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 Epicicloidali 2 = Acc Trapezoidale / Dec Epicicloidale 3 = Acc Epicicloidale / 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  OOPOS3   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** - http://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.