

Inhaltsverzeichnis

DA11Ramp	3
IMPLEMENTAZIONE	3

DA11Ramp

D = Device(anpos-camming-camming2)

A = Funzioni di Azione

Lo scopo della funzione DA11Ramp è quello di generare una rampa considerando un set-point in ingresso e dei parametri di accelerazione e decelerazione.

Questa funzione può essere usata nella regolazione di velocità senza utilizzare un device.

IMPLEMENTAZIONE

DA11Ramp (Setpoint, Acceleration, Deceleration, Start, Output, State)

Parametri:

IN/OUT	TIPO VARIABILE	NOME DI ESEMPIO	DIM	
IN	GLOBAL	Setpoint	L	Set-point (Um/s)
IN	GLOBAL	Acceleration	L	Valore di accelerazione (Um/s ²) Se 0, in rampa di accelerazione, l'uscita di regolazione non varia.
IN	GLOBAL	Deceleration	L	Valore di decelerazione (Um/s ²) Se 0, in rampa di decelerazione, l'uscita di regolazione non varia.
IN	GLOBAL	Start	F	Flag di run regolazione. Se 0 la regolazione è disabilitata ed il valore di Setpoint viene ricopiatato sul valore di uscita Output.
OUT	GLOBAL	Output	L	Valore di uscita della regolazione (Um/s)
OUT	GLOBAL	State	B	Stato regolazione 0 = disabilitata / set-point raggiunto 1 = regolazione attiva in rampa di accelerazione -1= regolazione attiva in rampa di decelerazione

Esempio

Eseguire una regolazione portando l'uscita al valore di 1000, partendo da 0, con una rampa di 10 secondi.

```

IF Start
  Setvel = 1000
  Acc = 100
  Dec = 100
  Run = 1
ENDIF
DA11Ramp (Setvel, Acc, Dec, Run, Outvel, State)

```

Note di funzionamento

- La funzione gestisce sia i cambi di setpoint che i cambi di accelerazione e decelerazione „al volo“.
- Se il valore di accelerazione o decelerazione è 0 (ZERO), il valore dell'uscita di regolazione rimane invariato. Ciò permette di arrestare ad esempio una rampa per poi riprenderla.
- L'aggiornamento dell'uscita di regolazione avviene ad ogni chiamata della funzione quindi maggiore è il tempo che intercorre tra due chiamate (ciclo task) e maggiore sarà il vettore relativo.

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.