

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/s²)<br>Se 0, in rampa di accelerazione, l'uscita di regolazione non varia.   |
| IN     | GLOBAL         | Deceleration    | L   | Valore di decelerazione (Um/s²)<br>Se 0, in rampa di decelerazione, l'uscita di regolazione non varia.   |
| IN     | GLOBAL         | Start           | F   | Flag di run regolazione.<br>Se 0 la regolazione è disabilitata ed il valore di Setpoint viene ricopiato sul valore di uscita Output.                                 |
| OUT    | GLOBAL         | Output          | L   | Valore di uscita della regolazione (Um/s)  |
| OUT    | GLOBAL         | State           | B   | Stato regolazione<br>0 = disabilitata / set-point raggiunto<br>1 = regolazione attiva in rampa di accelerazione<br>-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 o diventa 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.