

Sommario

DC10ChVelRat 3

IMPLEMENTAZIONE 3

 Errore 3

DC10ChVelRat

D = Device(camming3, camming4)

C = Funzioni di Calcolo

La funzione DC10ChVelRat esegue i calcoli necessari per poter impostare e/o cambiare il rapporto di velocità **RV** (RV = Velocità Slave/Velocità Master) di un albero elettrico tra un asse Slave e un asse Master.

Si devono passare i valori di velocità di riferimento del Master, del nuovo rapporto di velocità, della risoluzione con cui è espresso il RV, del tempo di campionamento del device CAMMING (o 4), del tipo di addolcimento durante i cambi di velocità. La funzione scrive direttamente sul device CAMMING3 (o 4) i settori per eseguire l'albero elettrico con il nuovo rapporto di velocità. La funzione inoltre restituisce dei valori sulla variabile "Error", sulla variabile "Texec" e sul flag "WrExec".

Se la funzione viene eseguita con la camma non in esecuzione, viene programmata la camma con il RV impostato. Al successivo STARTCAM l'asse elettrico si aggancia al master con quel RV.

Se la funzione viene eseguita con la camma in esecuzione viene eseguita una riscrittura "al volo" della camma con il nuovo RV che entro il tempo "Texec" viene messo in esecuzione.

IMPLEMENTAZIONE

DC10ChVelRat (Cam, Vmaster, Rapp_SM, Risol, Tcamp, TipoAdd, Texec, WrExec, Error)

Parametri:

IN/OUT	TIPO VARIABILE	NOME DI ESEMPIO	DIM
IN	CAMMING3 CAMMING4	Cam	
IN	SYSTEM	Vmaster	L
IN	SYSTEM	Rapp_SM	L
IN	SYSTEM	Risol	W
IN	SYSTEM	Tcamp	W
IN	SYSTEM	TipoAdd	B
OUT	SYSTEM	WrExec	F
OUT	SYSTEM	Texec	L
OUT	SYSTEM	Error	B

Errore

Una volta richiamata la funzione la variabile di errore può assumere determinati valori, il significato di tali valori è riassunto di seguito:

- 0: calcolo eseguito senza errori
- 1: Tempo di campionamento nullo
- 2: Rapporto di vel. nullo
- 3: Vel. Master nullo
- 4: Errore camma

Note

- Nel caso in cui il Texec sia troppo elevato per l'applicazione in cui si utilizza la funzione, si consiglia di controllare che la risoluzione del master e dello slave del device CAMMING3 (o 4) sia la più alta possibile e cioè che il rapporto $\text{measurem} / \text{pulsem}$ e $\text{measure} / \text{pulse}$ sia più vicina possibile a 1.
- Naturalmente più alta è la risoluzione "Risol" più lungo sarà il tempo necessario per passare al nuovo RV, se si vuole abbassare questo tempo si consiglia di ridurre "Risol" a scapito della precisione nel valore del RV.
- Se la velocità del Master passata alla funzione è simile alla velocità reale di movimento del Master stesso (entro l'80%) allora è possibile eseguire la funzione ad intervalli pari al valore contenuto in Texec. Se la velocità del Master passata alla funzione è molto inferiore (più dell'80%) da quella reale si deve aumentare il tempo tra una chiamata e l'altra della funzione (> di Texec) altrimenti il device va in errore e l'asse si blocca in emergenza.

- Se la velocità reale del master è superiore a 3 volte quella dichiarata alla funzione è possibile che il device vada in errore e l'asse si blocchi in emergenza.

Esempio di utilizzo

Un esempio di utilizzo della funzione con una velocità del master pari a quella reale è:

```
....  
Rapp_SM = 1500  
Risol = 3  
Vmaster = 2750      ;Velocità attuale del master  
Tcamp = 2  
TipoAdd = 1  
DC10ChVelRat (Cam, Vmaster, Rapp_SM, Risol, Tcamp, TipoAdd, Texec, WrExec, Error)  
WAIT WrExec          ;attesa scrittura eseguita  
WrExec = 0  
tmTim = Texec        ;attesa cambio rapporto di velocità eseguito  
WAIT tmTim OR Error  
....
```

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.