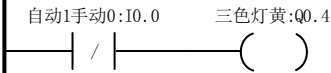


块: MAIN  
 作者:  
 创建日期: 2021.06.22 17:09:10  
 上次修改日期: 2021.07.30 18:00:05

地址	符号	变量类型	数据类型	注释
1	.	TEMP	.	.
2	.	TEMP	.	.
3	.	TEMP	.	.
4	.	TEMP	.	.

程序注释

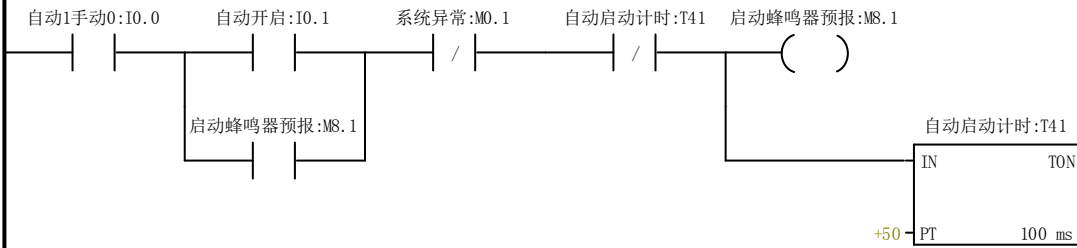
程序段 1



符号	地址	注释
三色灯黄	Q0.4	
自动1手动0	I0.0	

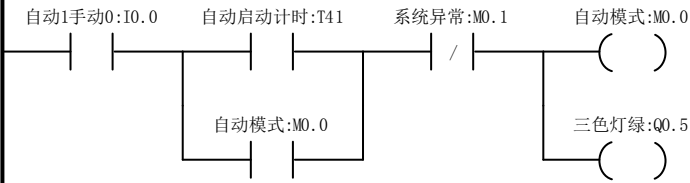
程序段 2

程序段注释



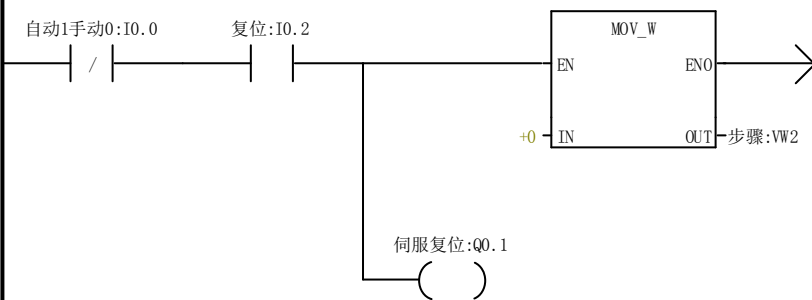
符号	地址	注释
启动蜂鸣器预报	M8.1	
系统异常	M0.1	
自动1手动0	I0.0	
自动开启	I0.1	
自动启动计时	T41	

程序段 3



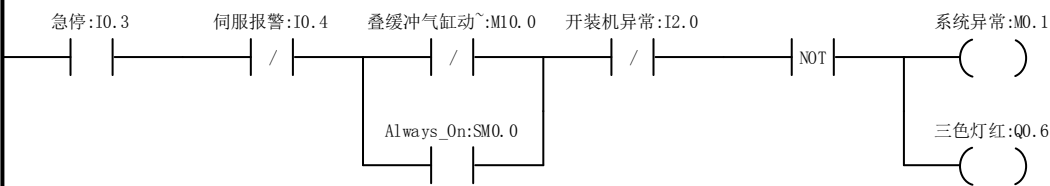
符号	地址	注释
三色灯绿	Q0.5	
系统异常	M0.1	
自动1手动0	I0.0	
自动模式	M0.0	
自动启动计时	T41	

程序段 4



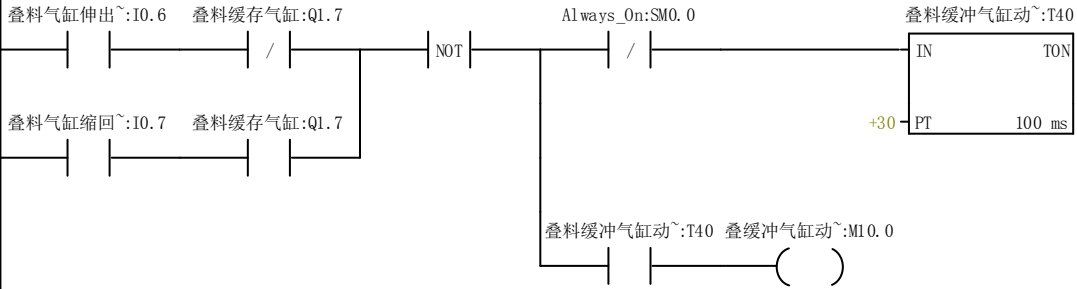
符号	地址	注释
步骤	VW2	
复位	I0.2	
伺服复位	Q0.1	
自动1手动0	I0.0	

程序段 5



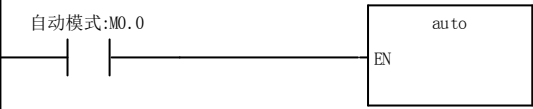
符号	地址	注释
Always_On	SM0.0	始终接通
叠缓冲气缸动作异常	M10.0	M10为报警所用
急停	I0.3	
开装机异常	I2.0	
三色灯红	Q0.6	
伺服报警	I0.4	
系统异常	M0.1	

程序段 6



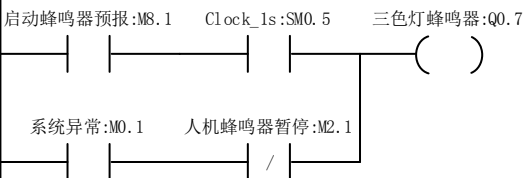
符号	地址	注释
Always_On	SM0.0	始终接通
叠缓冲气缸动作异常	M10.0	M10为报警所用
叠料缓冲气缸动作异常计	T40	
叠料缓存气缸	Q1.7	
叠料气缸伸出到位	I0.6	
叠料气缸缩回到位	I0.7	

程序段 7



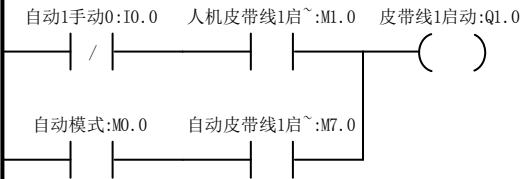
符号	地址	注释
自动模式	M0.0	

程序段 8



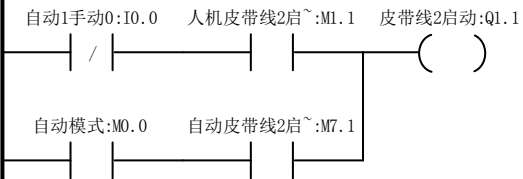
符号	地址	注释
Clock_1s	SM0.5	针对 1 s 的周期时间, 时钟脉冲接通 0.5 s, 断开 0.5 s.
启动蜂鸣器预报	M8.1	
人机蜂鸣器暂停	M2.1	
三色灯蜂鸣器	Q0.7	
系统异常	M0.1	

**程序段 9**



符号	地址	注释
皮带线1启动	Q1.0	
人机皮带线1启动	M1.0	
自动1手动0	I0.0	
自动模式	M0.0	
自动皮带线1启动	M7.0	

**程序段 10**



符号	地址	注释
皮带线2启动	Q1.1	
人机皮带线2启动	M1.1	
自动1手动0	I0.0	
自动模式	M0.0	
自动皮带线2启动	M7.1	

**程序段 11**



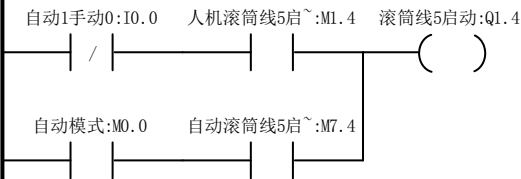
符号	地址	注释
滚筒线3启动	Q1.2	
人机滚筒线3启动	M1.2	
自动1手动0	I0.0	
自动滚筒线3启动	M7.2	
自动模式	M0.0	

**程序段 12**



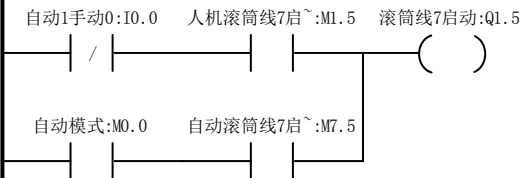
符号	地址	注释
滚筒线4启动	Q1.3	
人机滚筒线4启动	M1.3	
自动1手动0	I0.0	
自动滚筒线4启动	M7.3	
自动模式	M0.0	

**程序段 13**



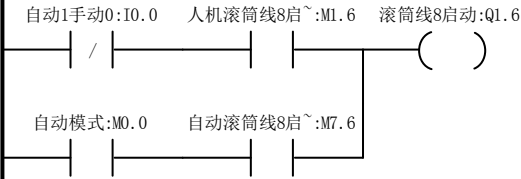
符号	地址	注释
滚筒线5启动	Q1.4	
人机滚筒线5启动	M1.4	
自动1手动0	I0.0	
自动滚筒线5启动	M7.4	
自动模式	M0.0	

**程序段 14**



符号	地址	注释
滚筒线7启动	Q1.5	
人机滚筒线7启动	M1.5	
自动1手动0	I0.0	
自动滚筒线7启动	M7.5	
自动模式	M0.0	

**程序段 15**



符号	地址	注释
滚筒线8启动	Q1.6	
人机滚筒线8启动	M1.6	
自动1手动0	I0.0	
自动滚筒线8启动	M7.6	
自动模式	M0.0	

**程序段 16**



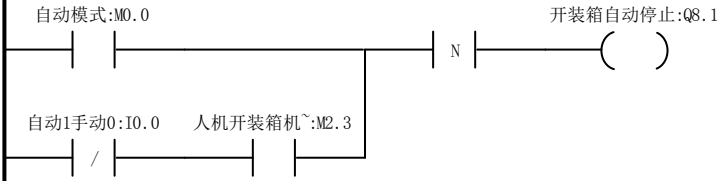
符号	地址	注释
叠料缓存气缸	Q1.7	
人机叠料缓存气缸	M1.7	
自动1手动0	I0.0	
自动叠料缓存气缸	M7.7	1为张开, 0为闭合
自动模式	M0.0	

**程序段 17**



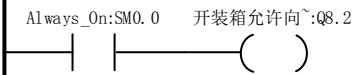
符号	地址	注释
开装箱自动启动	Q8.0	
人机开装箱机启动	M2.2	
自动1手动0	I0.0	
自动模式	M0.0	

**程序段 18**



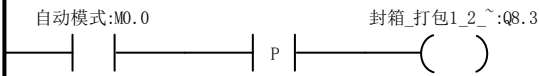
符号	地址	注释
开装箱自动停止	Q8.1	
人机开装箱机停止	M2.3	
自动1手动0	I0.0	
自动模式	M0.0	

**程序段 19**



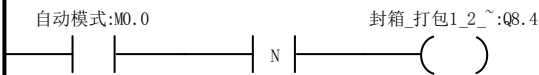
符号	地址	注释
Always_On	SM0.0	始终接通
开装箱允许向后段放产品	Q8.2	

**程序段 20**



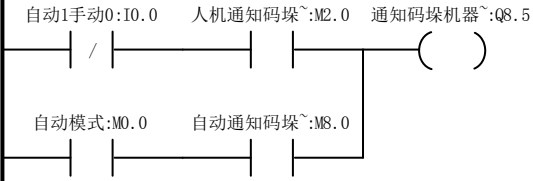
符号	地址	注释
封箱_打包1_2_称重启动	Q8.3	
自动模式	M0.0	

**程序段 21**



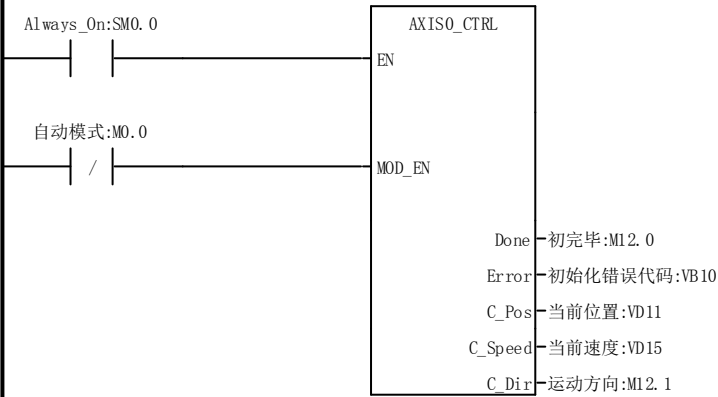
符号	地址	注释
封箱_打包1_2_称重停止	Q8.4	
自动模式	M0.0	

程序段 22



符号	地址	注释
人机通知码垛机器人取料	M2.0	
通知码垛机器人取料	Q8.5	
自动1手动0	I0.0	
自动模式	M0.0	
自动通知码垛机器人取料	M8.0	

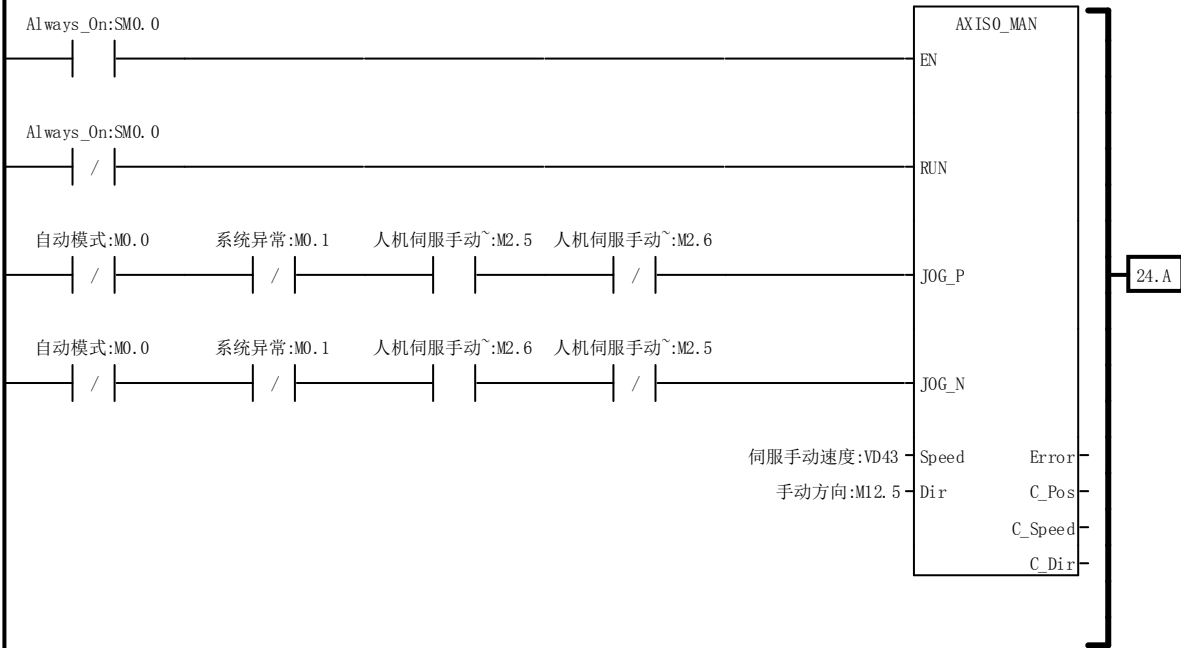
程序段 23



符号	地址	注释
Always_On	SM0.0	始终接通
初始化错误代码	VB10	
初完毕	M12.0	
当前速度	VD15	
当前位置	VD11	
运动方向	M12.1	
自动模式	M0.0	



程序段 24



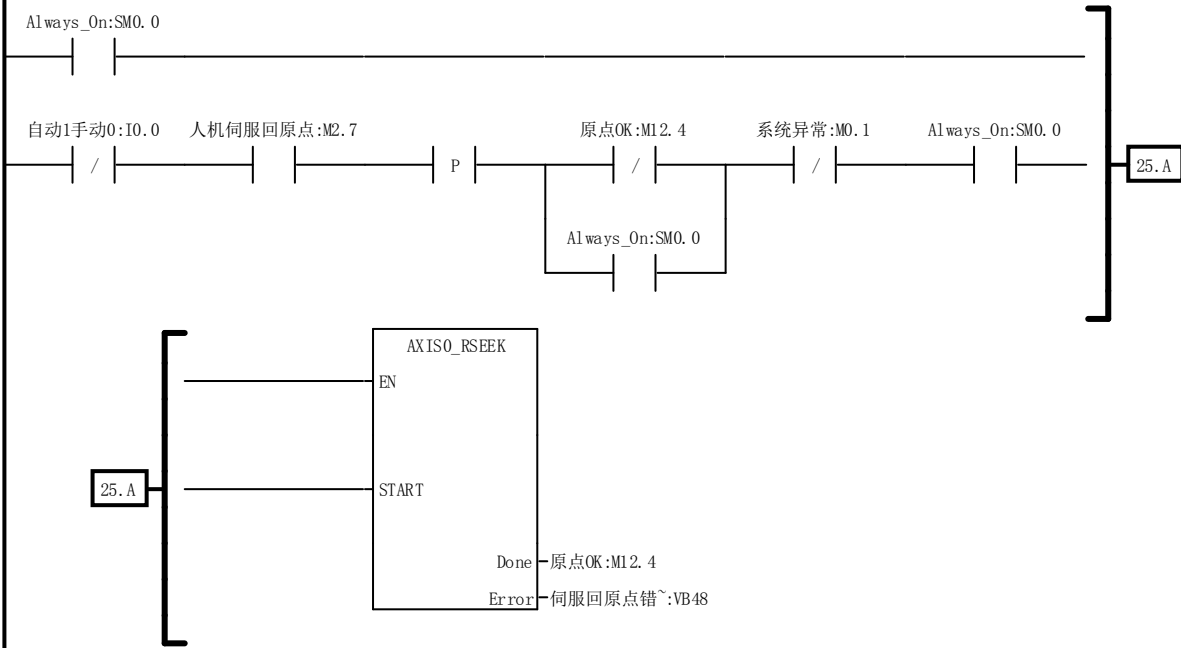
24.A

伺服手动错误~:VB47  
 当前位置:VD11  
 当前速度:VD15  
 手动方向输出:M12.6

符号	地址
Always_On	SM0.0
当前速度	VD15
当前位置	VD11
人机伺服手动上升	M2.5
人机伺服手动下降	M2.6
手动方向	M12.5
手动方向输出	M12.6
伺服手动错误代码	VB47
伺服手动速度	VD43
系统异常	M0.1
自动模式	M0.0

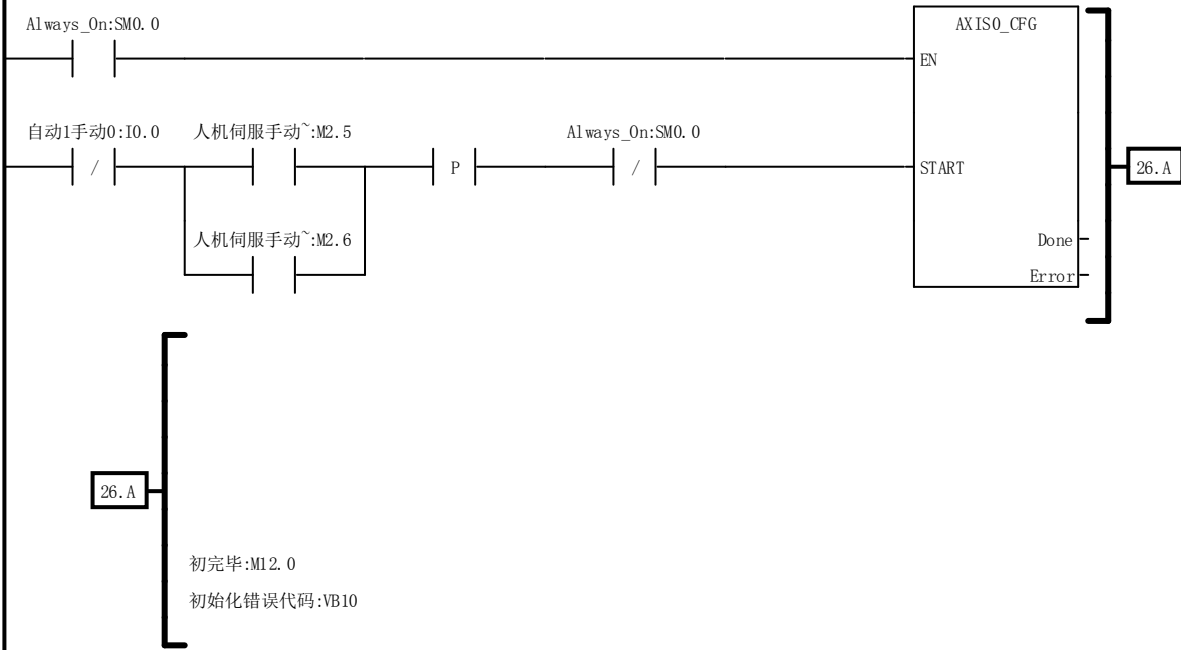
注释  
 始终接通  
 配合run引脚使用的。  
 配合run指令使用。

程序段 25



符号	地址	注释
Always_On	SM0.0	始终接通
人机伺服回原点	M2.7	
伺服回原点错误代码	VB48	
系统异常	M0.1	
原点OK	M12.4	
自动1手动0	I0.0	

程序段 26



符号	地址	注释
Always_On	SM0.0	始终接通
初始化错误代码	VB10	
初完毕	M12.0	
人机伺服手动上升	M2.5	
人机伺服手动下降	M2.6	
自动1手动0	I0.0	

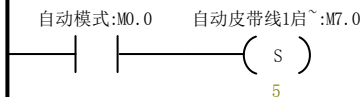
块: auto  
 作者:  
 创建日期: 2021.06.22 17:09:10  
 上次修改日期: 2021.07.30 17:27:13

地址	符号	变量类型	数据类型	注释
1	.	IN	BOOL	.
2	.	IN	.	.
3	.	IN_OUT	.	.
4	.	OUT	.	.
5	.	TEMP	.	.

子程序注释

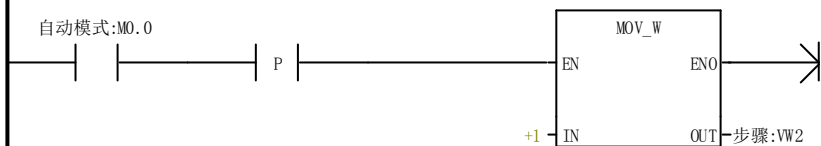
程序段 1

叠料部分



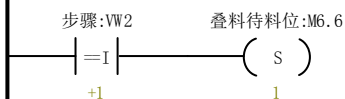
符号	地址	注释
自动模式	M0.0	
自动皮带线1启动	M7.0	

程序段 2



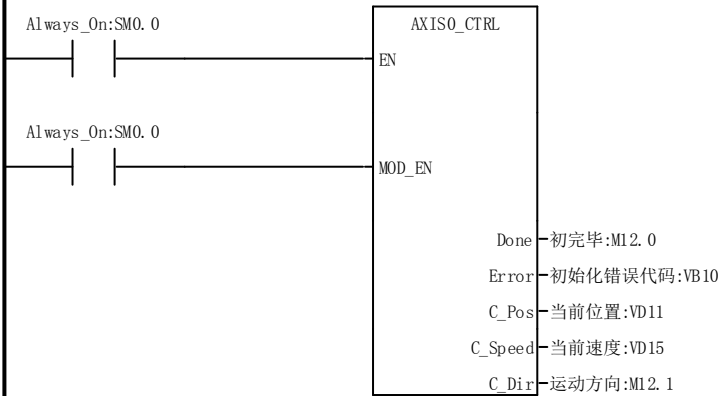
符号	地址	注释
步骤	VW2	
自动模式	M0.0	

程序段 3



符号	地址	注释
步骤	VW2	
叠料待料位	M6.6	

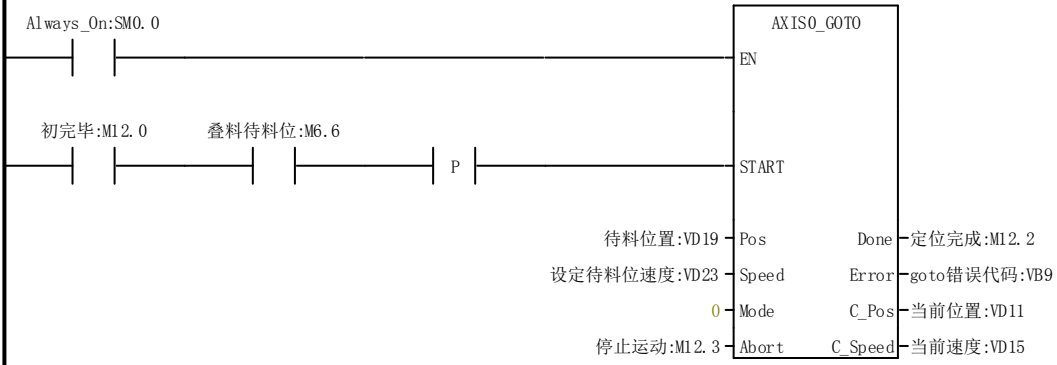
程序段 4



符号	地址	注释
Always_On	SM0.0	始终接通
初始化错误代码	VB10	
初完毕	M12.0	
当前速度	VD15	
当前位置	VD11	
运动方向	M12.1	

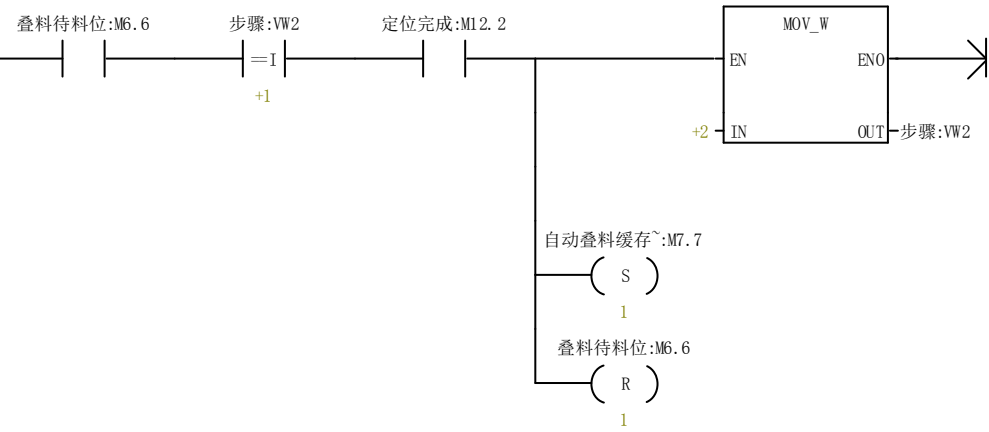
程序段 5

回到叠料待料位置



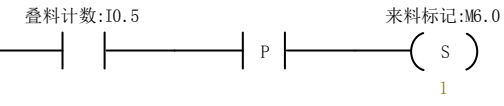
符号	地址	注释
Always_On	SM0.0	始终接通
goto错误代码	VB9	
初完毕	M12.0	
待料位置	VD19	
当前速度	VD15	
当前位置	VD11	
叠料待料位	M6.6	
定位完成	M12.2	
设定待料位速度	VD23	
停止运动	M12.3	

程序段 6



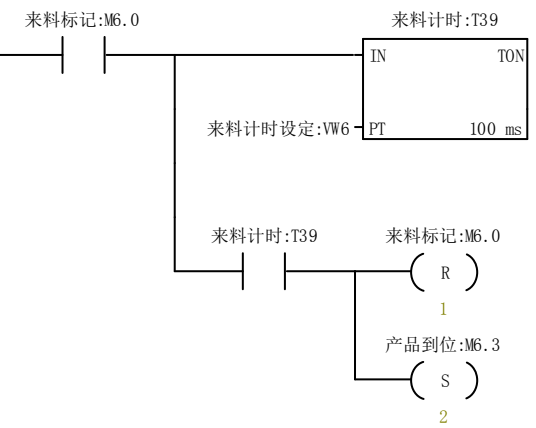
符号	地址	注释
步骤	VW2	
叠料待料位	M6.6	
定位完成	M12.2	
自动叠料缓存气缸	M7.7	1为张开, 0为闭合

程序段 7



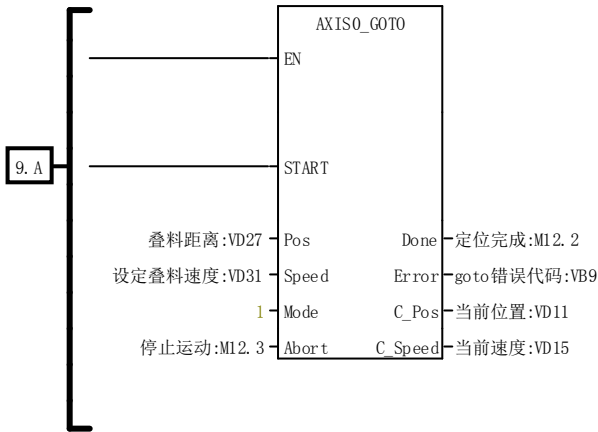
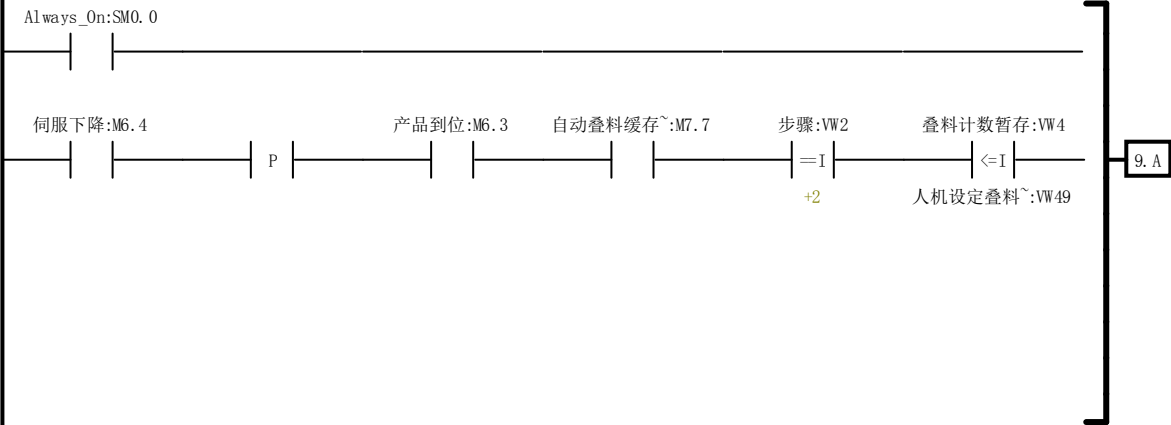
符号	地址	注释
叠料计数	I0.5	
来料标记	M6.0	

程序段 8



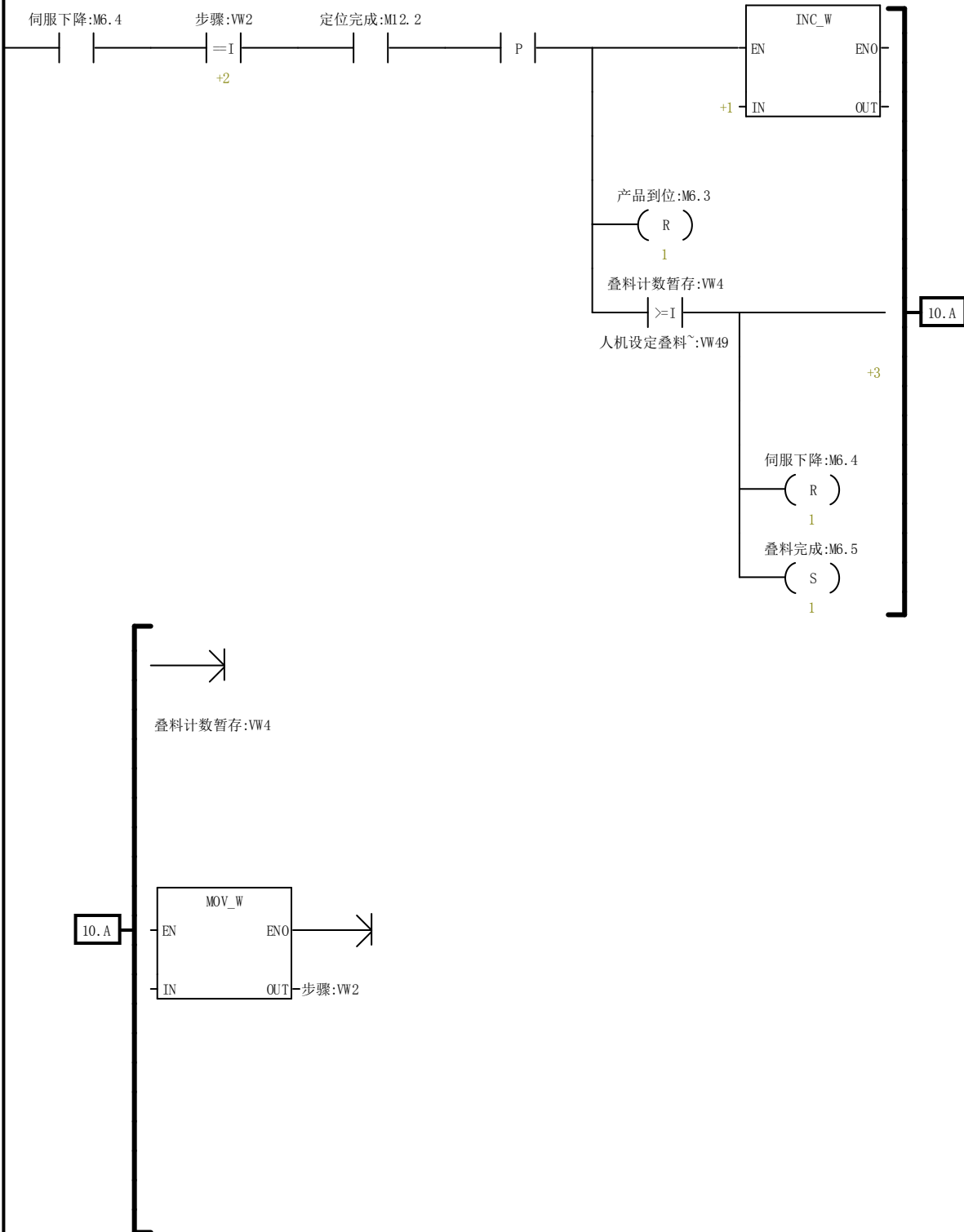
符号	地址	注释
产品到位	M6.3	
来料标记	M6.0	
来料计时	T39	
来料计时设定	VW6	叠料

程序段 9



符号	地址	注释
Always_On	SM0.0	始终接通
goto错误代码	VB9	
步骤	VW2	
产品到位	M6.3	
当前速度	VD15	
当前位置	VD11	
叠料计数暂存	VW4	
叠料距离	VD27	
定位完成	M12.2	
人机设定叠料数量	VW49	
设定叠料速度	VD31	
伺服下降	M6.4	
停止运动	M12.3	
自动叠料缓存气缸	M7.7	1为张开，0为闭合

程序段 10

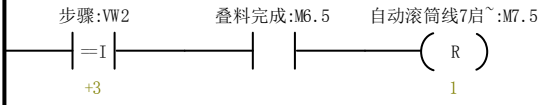


符号	地址	注释
步骤	VW2	
产品到位	M6.3	
叠料计数暂存	VW4	
叠料完成	M6.5	
定位完成	M12.2	



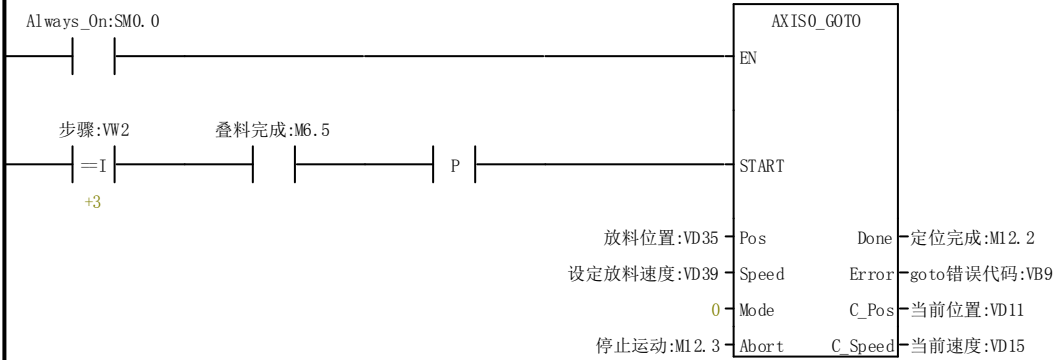
人机设定叠料数量 VW49  
 伺服下降 M6.4

程序段 11



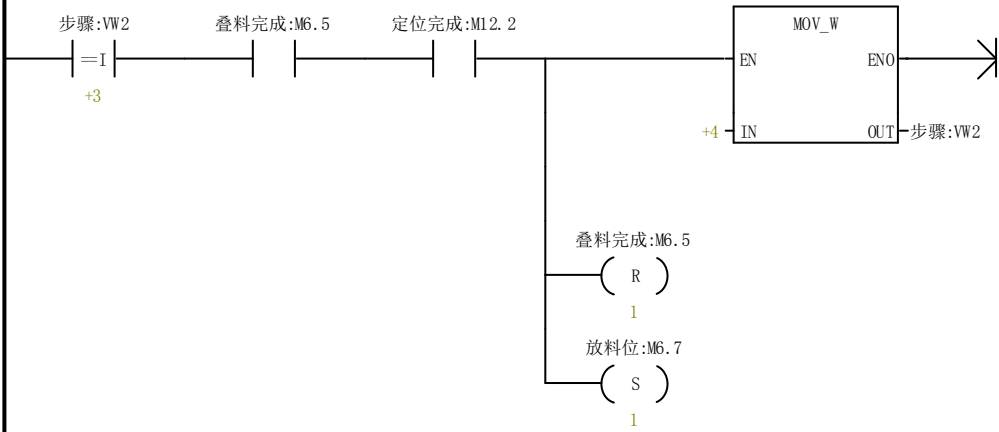
符号	地址	注释
步骤	VW2	
叠料完成	M6.5	
自动滚筒线7启动	M7.5	

程序段 12



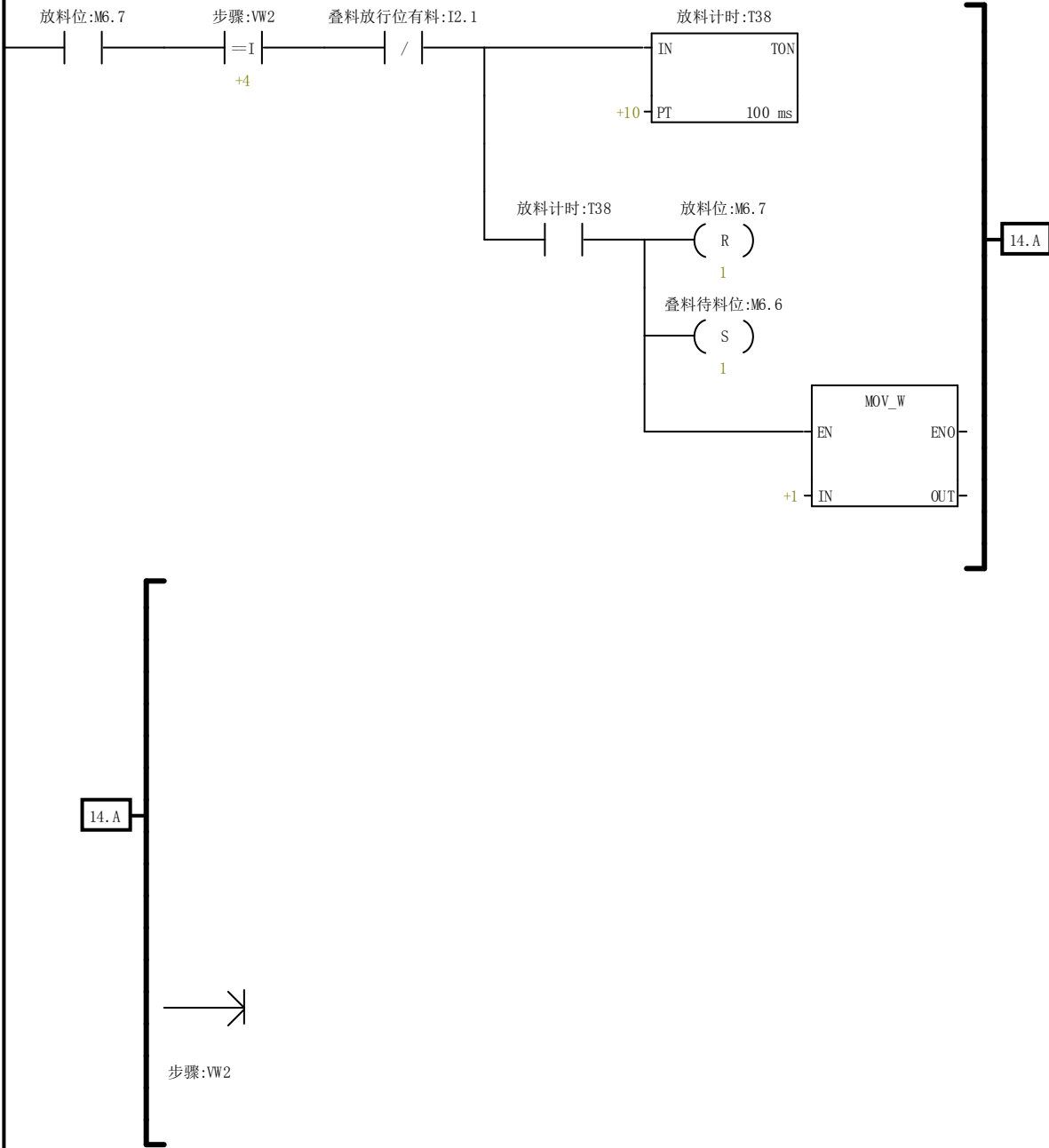
符号	地址	注释
Always_On	SM0.0	始终接通
goto错误代码	VB9	
步骤	VW2	
当前速度	VD15	
当前位置	VD11	
叠料完成	M6.5	
定位完成	M12.2	
放料位置	VD35	
设定放料速度	VD39	
停止运动	M12.3	

程序段 13



符号	地址	注释
步骤	VW2	
叠料完成	M6.5	
定位完成	M12.2	
放料位	M6.7	

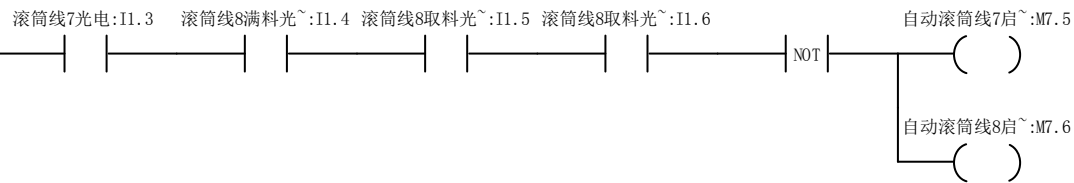
程序段 14



符号	地址	注释
步骤	VW2	
叠料待料位	M6.6	
叠料放行位有料	I2.1	
放料计时	T38	
放料位	M6.7	

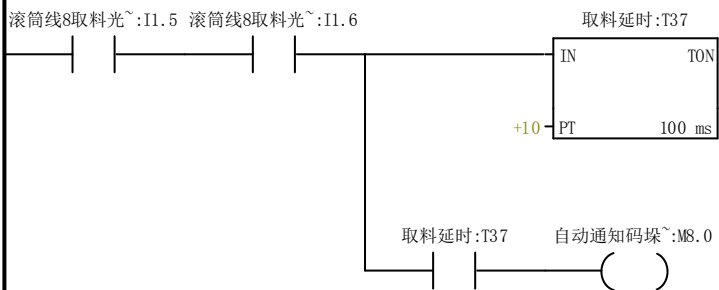
**程序段 15**

码垛取料部分



符号	地址	注释
滚筒线7光电	I1.3	
滚筒线8满料光电	I1.4	
滚筒线8取料光电1	I1.5	
滚筒线8取料光电2	I1.6	
自动滚筒线7启动	M7.5	
自动滚筒线8启动	M7.6	

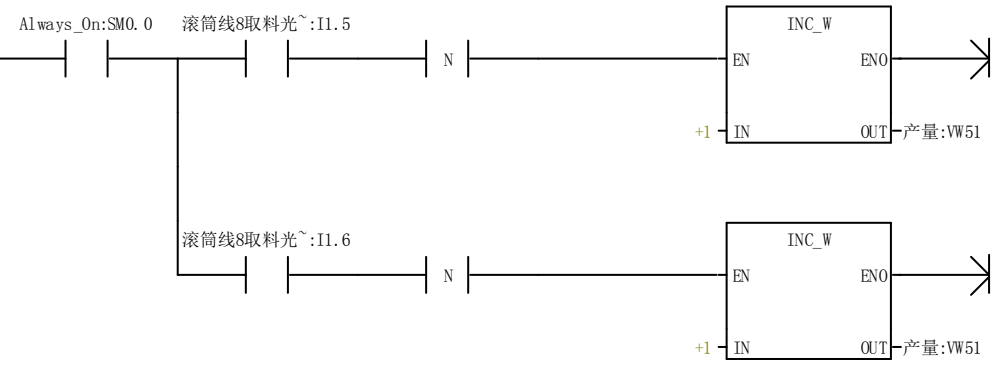
**程序段 16**



符号	地址	注释
滚筒线8取料光电1	I1.5	
滚筒线8取料光电2	I1.6	
取料延时	T37	
自动通知码垛机器人取料	M8.0	

程序段 17

产量计算



符号	地址	注释
Always_On	SM0.0	始终接通
产量	VW51	
滚筒线8取料光电1	I1.5	
滚筒线8取料光电2	I1.6	

块: AXIS0\_CTRL  
 作者: 运动控制向导  
 创建日期: 2021.07.30 15:54:36  
 上次修改日期: 2021.07.30 15:54:36



	地址	符号	变量类型	数据类型	注释
1	.	EN	IN	BOOL	.
2	L0.0	MOD_EN	IN	BOOL	启用模块。1 = 可发送命令; 0 = 中止进行中的任何命令.
3	.	.	IN	.	.
4	.	.	IN_OUT	.	.
5	L0.1	Done	OUT	BOOL	在运动控制闲置时开启
6	LB1	Error	OUT	BYTE	包含模块最后一次请求的结果.
7	LD2	C_Pos	OUT	REAL	当前位置
8	LD6	C_Speed	OUT	REAL	当前速度
9	L10.0	C_Dir	OUT	BOOL	当前方向
10	.	.	OUT	.	.
11	.	.	TEMP	.	.

此 POU 由运动向导生成，旨在与位置 0 处的模块配合使用。AXISx\_CTRL（控制）指令用于启用和初始化运动控制。该指令的输出可提供运动控制的当前状态。该指令应在每次程序扫描中调用，并且仅可在程序中使用一次。

块: AXIS0\_MAN  
 作者: 运动控制向导  
 创建日期: 2021.07.30 15:54:36  
 上次修改日期: 2021.07.30 15:54:36



地址	符号	变量类型	数据类型	注释
1	.	IN	BOOL	.
2	L0.0	IN	BOOL	RUN/STOP
3	L0.1	IN	BOOL	加速到目标速度和移动到目标位置. 正方向 JOG: 脉冲 = JOG_INCREMENT; 开启 = JOG_SPEED
4	L0.2	IN	BOOL	负方向 JOG: 脉冲 = JOG_INCREMENT; 开启 = JOG_SPEED
5	LD1	IN	REAL	运动的目标速度.
6	L5.0	IN	BOOL	运动的目标方向.
7	.	IN	.	.
8	.	IN_OUT	.	.
9	LB6	OUT	BYTE	运动控制的状态错误.
10	LD7	OUT	REAL	当前位置
11	LD11	OUT	REAL	当前速度
12	L15.0	OUT	BOOL	当前方向
13	.	OUT	.	.
14	LB16	TEMP	BYTE	.
15	L17.0	TEMP	BOOL	.
16	.	TEMP	.	.

此 POU 由运动向导生成, 旨在与位置 0 处的模块配合使用. AXIS<sub>x</sub>\_MAN (手动模式) 指令用于以手动模式控制运动控制。在手动模式下, 电机可以不同的速度运行, 也可朝任一方向点动. 当 AXIS<sub>x</sub>\_MAN 指令启用后, 仅允许 AXIS<sub>x</sub>\_CTRL 和 AXIS<sub>x</sub>\_DIS 指令.

块: AXIS0\_GOTO  
 作者: 运动控制向导  
 创建日期: 2021.07.30 15:54:36  
 上次修改日期: 2021.07.30 15:54:36



地址	符号	变量类型	数据类型	注释
1	.	IN	BOOL	.
2	L0.0	IN	BOOL	未激活时向运动控制发送命令.
3	LD1	IN	REAL	运动的目标位置.
4	LD5	IN	REAL	运动的目标速度.
5	LB9	IN	BYTE	移动类型。0 = 绝对; 1 = 相对; 2 = 正; 3 = 负
6	L10.0	IN	BOOL	中止命令.
7	.	IN	.	.
8	.	IN_OUT	.	.
9	L10.1	OUT	BOOL	当运动控制完成该命令时为高.
10	LB11	OUT	BYTE	运动控制的状态错误.
11	LD12	OUT	REAL	当前位置
12	LD16	OUT	REAL	当前速度
13	.	OUT	.	.
14	LB20	TEMP	BYTE	.
15	.	TEMP	.	.

此 POU 由运动向导生成，旨在与位置 0 处的模块配合使用。AXISx\_GOTO（移动到位置）指令用于命令朝指定位置运动。Mode 输入用于选择移动类型。



块: AXIS0\_RUN  
 作者: 运动控制向导  
 创建日期: 2021.07.30 15:54:36  
 上次修改日期: 2021.07.30 15:54:36



地址	符号	变量类型	数据类型	注释
1	.	IN	BOOL	.
2	L0.0	IN	BOOL	未激活时向运动控制发送命令.
3	LB1	IN	BYTE	要运行的运动曲线的数量.
4	L2.0	IN	BOOL	中止命令.
5	.	IN	.	.
6	.	IN_OUT	.	.
7	L2.1	OUT	BOOL	当运动控制完成该命令时为高.
8	LB3	OUT	BYTE	运动控制的状态错误.
9	LB4	OUT	BYTE	当前运动曲线
10	LB5	OUT	BYTE	运动曲线内的当前步.
11	LD6	OUT	REAL	当前位置
12	LD10	OUT	REAL	当前速度
13	.	OUT	.	.
14	LB14	TEMP	BYTE	.
15	LB15	TEMP	BYTE	.
16	.	TEMP	.	.

此 POU 由运动向导生成，旨在与位置 0 处的模块配合使用。AXISx\_RUN（运行运动曲线）指令用于命令运动控制执行模块组态中指定的运动曲线。

块: AXIS0\_RSEEK  
 作者: 运动控制向导  
 创建日期: 2021.07.30 15:54:36  
 上次修改日期: 2021.07.30 15:54:36



	地址	符号	变量类型	数据类型	注释
1	.	EN	IN	BOOL	.
2	L0.0	START	IN	BOOL	未激活时向运动控制发送命令.
3	.	.	IN	.	.
4	.	.	IN_OUT	.	.
5	L0.1	Done	OUT	BOOL	当运动控制完成该命令时为高.
6	LB1	Error	OUT	BYTE	运动控制的状态错误.
7	.	.	OUT	.	.
8	LB2	ActiveCmdTemp	TEMP	BYTE	.
9	.	.	TEMP	.	.

此 POU 由运动向导生成，旨在与位置 0 处的模块配合使用。AXISx\_RSEEK（查找参考点位置）指令用于使用模块组态中指定的搜索方法来启动参考点查找操作。当定位到参考点且运动停止后，模块会将 RP\_OFFSET 参数装载到当前位置参数。

块: AXIS0\_LD OFF  
 作者: 运动控制向导  
 创建日期: 2021.07.30 15:54:36  
 上次修改日期: 2021.07.30 15:54:36



	地址	符号	变量类型	数据类型	注释
1	.	EN	IN	BOOL	.
2	L0.0	START	IN	BOOL	未激活时向运动控制发送命令.
3	.	.	IN	.	.
4	.	.	IN_OUT	.	.
5	L0.1	Done	OUT	BOOL	当运动控制完成该命令时为高.
6	LB1	Error	OUT	BYTE	运动控制的状态错误.
7	.	.	OUT	.	.
8	LB2	ActiveCmdTemp	TEMP	BYTE	.
9	.	.	TEMP	.	.

此 POU 由运动向导生成, 旨在与位置 0 处的模块配合使用. `AXISx_LD OFF` (装载 `RP_OFFSET`) 指令允许您的程序在参考点以外的位置建立一个新的零点位置 (`ZERO_POS`). 调用该指令之前, 必须确定参考点.

块: AXIS0\_LDPOS  
 作者: 运动控制向导  
 创建日期: 2021.07.30 15:54:36  
 上次修改日期: 2021.07.30 15:54:36



	地址	符号	变量类型	数据类型	注释
1	.	EN	IN	BOOL	.
2	L0.0	START	IN	BOOL	未激活时向运动控制发送命令.
3	LD1	New_Pos	IN	REAL	需要装载到运动控制当前位置参数的值
4	.	.	IN	.	.
5	.	.	IN_OUT	.	.
6	L5.0	Done	OUT	BOOL	当运动控制完成该命令时为高.
7	LB6	Error	OUT	BYTE	运动控制的状态错误.
8	LD7	C_Pos	OUT	REAL	当前位置
9	.	.	OUT	.	.
10	LB11	ActiveCmdTemp	TEMP	BYTE	.
11	.	.	TEMP	.	.

此 POU 由运动向导生成，旨在与位置 0 处的模块配合使用。AXISx\_LDPOS（装载位置）指令用于更改运动控制组态中的当前位置参数。同时将为绝对移动建立一个新的零点位置（ZERO\_POS）。

块: AXIS0\_SRATE  
 作者: 运动控制向导  
 创建日期: 2021.07.30 15:54:36  
 上次修改日期: 2021.07.30 15:54:36



	地址	符号	变量类型	数据类型	注释
1	.	EN	IN	BOOL	.
2	L0.0	START	IN	BOOL	未激活时向运动控制发送命令.
3	LD1	ACCEL_Time	IN	DINT	以毫秒为单位的加速时间.
4	LD5	DECEL_Time	IN	DINT	以毫秒为单位的减速时间.
5	LD9	JERK_Time	IN	DINT	以毫秒为单位的急停时间.
6	.	.	IN	.	.
7	.	.	IN_OUT	.	.
8	L13.0	Done	OUT	BOOL	当运动控制完成该命令时为高.
9	LB14	Error	OUT	BYTE	运动控制的状态错误.
10	.	.	OUT	.	.
11	LB15	ActiveCmdTemp	TEMP	BYTE	.
12	.	.	TEMP	.	.

此 POU 由运动向导生成，旨在与位置 0 处的模块配合使用。AXISx\_SRATE（设置速率）指令用于更改运动控制采用的加速、减速和急停时间。

块: AXIS0\_DIS  
 作者: 运动控制向导  
 创建日期: 2021.07.30 15:54:36  
 上次修改日期: 2021.07.30 15:54:36



	地址	符号	变量类型	数据类型	注释
1	.	EN	IN	BOOL	.
2	L0.0	DIS_ON	IN	BOOL	控制运动控制上的 DIS 输出
3	.	.	IN	.	.
4	.	.	IN_OUT	.	.
5	LB1	Error	OUT	BYTE	运动控制的状态错误.
6	.	.	OUT	.	.
7	LB2	ActiveCmdTemp	TEMP	BYTE	.
8	.	.	TEMP	.	.

此 POU 由运动向导生成，旨在与位置 0 处的模块配合使用。AXISx\_DIS（禁用）指令用于更改运动控制的 DIS 输出。

块: AXIS0\_CFG  
 作者: 运动控制向导  
 创建日期: 2021.07.30 15:54:36  
 上次修改日期: 2021.07.30 15:54:36



	地址	符号	变量类型	数据类型	注释
1	.	EN	IN	BOOL	.
2	L0.0	START	IN	BOOL	未激活时向运动控制发送命令.
3	.	.	IN	.	.
4	.	.	IN_OUT	.	.
5	L0.1	Done	OUT	BOOL	当运动控制完成该命令时为高.
6	LB1	Error	OUT	BYTE	运动控制的状态错误.
7	.	.	OUT	.	.
8	LB2	ActiveCmdTemp	TEMP	BYTE	.
9	.	.	TEMP	.	.

此 POU 由运动向导生成，旨在与位置 0 处的模块配合使用。AXISx\_CFG（重新装载组态）指令使运动控制从组态表指针指定的位置上读取其组态块。

块: AXIS0\_CACHE  
 作者: 运动控制向导  
 创建日期: 2021.07.30 15:54:36  
 上次修改日期: 2021.07.30 15:54:36



	地址	符号	变量类型	数据类型	注释
1	.	EN	IN	BOOL	.
2	L0.0	START	IN	BOOL	未激活时向运动控制发送命令.
3	LB1	Profile	IN	BYTE	要运行的运动曲线的数量.
4	.	.	IN	.	.
5	.	.	IN_OUT	.	.
6	L2.0	Done	OUT	BOOL	当运动控制完成该命令时为高.
7	LB3	Error	OUT	BYTE	运动控制的状态错误.
8	.	.	OUT	.	.
9	LB4	RUN_PROFILE	TEMP	BYTE	.
10	LB5	ActiveCmdTemp	TEMP	BYTE	.
11	LB6	CacheProfile_B	TEMP	BYTE	.
12	LW7	CacheProfile_W	TEMP	WORD	.
13	.	.	TEMP	.	.

此 POU 由运动向导生成, 旨在与位置 0 处的模块配合使用. 执行该指令前将曲线预先加载到缓存中



块: INT\_0  
作者:  
创建日期: 2021.06.22 17:09:10  
上次修改日期: 2021.07.30 14:47:11

	地址	符号	变量类型	数据类型	注释
1	.	.	TEMP	.	.
2	.	.	TEMP	.	.
3	.	.	TEMP	.	.
4	.	.	TEMP	.	.

中断例程注释

程序段 1

程序段注释

