

表格 14-9 AXISx_MAN 子例程的参数

输入/输出	数据类型	操作数
RUN、JOG_P、 JOG_N	BOOL	I、Q、V、M、SM、S、T、C、L、能流
Speed	DINT、 REAL	ID、QD、VD、MD、SMD、SD、LD、AC、*VD、*AC、 *LD、常数
Dir、C_Dir	BOOL	I、Q、V、M、SM、S、T、C、L
Error	BYTE	IB、QB、VB、MB、SMB、SB、LB、AC、*VD、*AC、 *LD
C_Pos、C_Speed	DINT、 REAL	ID、QD、VD、MD、SMD、SD、LD、AC、*VD、*AC、 *LD

启用 RUN（运行/停止）参数会命令运动轴加速至指定的速度（Speed 参数）和方向（Dir 参数）。您可以在电机运行时更改 Speed 参数，但 Dir 参数必须保持为常数。禁用 RUN 参数会命令运动轴减速，直至电机停止。

启用 JOG_P（点动正向旋转）或 JOG_N（点动反向旋转）参数会命令运动轴正向或反向点动。如果 JOG_P 或 JOG_N 参数保持启用的时间短于 0.5 秒，则运动轴将通过脉冲指示移动 JOG_INCREMENT 中指定的距离。如果 JOG_P 或 JOG_N 参数保持启用的时间为 0.5 秒或更长，则运动轴将开始加速至指定的 JOG_SPEED。

Speed 参数决定启用 RUN 时的速度。如果您针对脉冲组态运动轴的测量系统，则速度为 DINT 值（脉冲数/每秒）。如果您针对工程单位组态运动轴的测量系统，则速度为 REAL 值（单位数/每秒）。您可以在电机运行时更改该参数。

说明

运动轴可能不会对 Speed 参数的小幅更改做出响应，尤其是在组态的加速或减速时间非常短且组态的最大速度与启动/停止速度之间的差值较大时。

Dir 参数确定当 RUN 启用时移动的方向。您可以在 RUN 参数启用时更改该数值。

Error 参数 (页 842) 包含该子例程的结果。

C_Pos 参数包含运动轴的当前位置。根据所选的测量单位，该值是脉冲数 (DINT) 或工程单位数 (REAL)。

C_Speed 参数包含运动轴的当前速度。根据所选的测量单位，该值是脉冲数/每秒 (DINT) 或工程单位数/每秒 (REAL)。