

HMmethod	<p>Método de referenciado</p> <p>1: LIMN con pulso índice  2: LIMP con pulso índice  7: REF+ con pulso índice, inv., exterior  8: REF+ con pulso índice, inv., interior  9: REF+ con pulso índice, no inv., interior  10: REF+ con pulso índice, no inv., exterior  11: REF- con pulso índice, inv., exterior  12: REF- con pulso índice, inv., interior  13: REF- con pulso índice, no inv., interior  14: REF- con pulso índice, no inv., exterior  17: LIMP  18: LIMP  23: REF+, inv., exterior  24: REF+, inv., interior  25: REF+, no inv., interior  26: REF+, no inv., exterior  27: REF-, inv., exterior  28: REF-, inv., interior  29: REF-, no inv., interior  30: REF-, no inv., exterior  33: Pulso índice, dirección neg.  34: Pulso índice dirección pos.  35: Establecimiento de medida</p> <p>Abreviaturas:  REF+: Movimiento de búsqueda en dirección pos.  REF-: Movimiento de búsqueda en dirección neg.  inv.: Invertir la dirección en el interruptor  no inv.: No invertir la dirección en el interruptor.  exterior: Distancia pulso índice fuera del interruptor  interior: Distancia pulso índice dentro del interruptor</p> <p>Los ajustes modificados se aceptan de inmediato.</p>	- 1 18 35	INT8 INT16 INT16 INT16 R/W -	CANopen 6098:0h Modbus 6936 Profibus 6936 CIP 127.1.12
----------	---	--------------------	---	---

Pin	Function
DI0	1 Enable
DI1	1 Positive Limit Switch (LIMP)
DI2	1 Negative Limit Switch (LIMN)
DI3	0 Start Motion Sequence
DI4	1 Zero Clamp
DI5	0 Reference Switch (REF)

No	Type	Setting A	Setting B	Setting C	Setting D	Transition	Subsequent data set	Transition condition 1	Transition value 1	Logical operator	Transition condition 2	Transition value 2
0	Move Relative	1000	2000	10000	2000	Buffer And Start Next	1	Continue Without Condition	0	None	Continue Without Condition	0
1	Reference Movement	25	0			Buffer And Start Next	0	Start Request Edge	0	None	Continue Without Condition	0

### Solución 1:

0. Se activa la entrada Start Motion Sequence.
1. Se realiza un movimiento relativo de 10000.
2. Finaliza el movimiento relativo y se realiza un homing en sentido positivo hasta llegar a la señal REF.
3. Hasta no volver a tener un flanco positivo en la entrada Start Motion Sequence no se vuelve a ejecutar la Motion Sequence.

Move Velocity	Movimiento con velocidad determinada	Aceleración	Velocidad	Dirección de movimiento	Deceleración	• Abort And Go Next
---------------	--------------------------------------	-------------	-----------	-------------------------	--------------	---------------------

### 8.3.8.12 Estructura del tipo de registro de datos Move Velocity

**Data set type** Con el tipo de registro de datos Move Velocity se ejecuta un movimiento con una velocidad determinada.

**Setting A** Con Setting A se ajusta la aceleración.  
Unidad: usr\_a

NOTA: El perfil de movimiento para la velocidad puede activarse y desactivarse, véase el capítulo 8.5.4 "Ajuste del perfil de movimiento para la velocidad".

**Setting B** Con Setting B se ajusta la velocidad.  
Unidad: usr\_v

**Setting C** Con Setting C se ajusta la dirección.  
Valor 0: Dirección de movimiento positiva  
Valor 1: Dirección de movimiento negativa  
Valor 2: Dirección de movimiento actual

**Setting D** Con Setting D se ajusta la deceleración.  
Unidad: usr\_a

NOTA: El perfil de movimiento para la velocidad puede activarse y desactivarse, véase el capítulo 8.5.4 "Ajuste del perfil de movimiento para la velocidad".

**Transition type** En este registro de datos son posibles los siguientes tipos de transición:

- Abort And Go Next

*Siguiente registro de datos y condiciones de transición* Véase el capítulo 8.3.8.4 "Estructura general de un registro de datos".

Pin		Function
DI0	0	Enable
DI1	1	Positive Limit Switch (LIMP)
DI2	1	Negative Limit Switch (LIMN)
DI3	1	Start Motion Sequence
DI4	0	Zero Clamp
DI5	0	Reference Switch (REF)

Nombre de parámetro Menú HMI Nombre HMI	Descripción	Unidad Valor mínimo Ajuste de fábrica Valor máximo	Tipo de dato R/W Persistente Avanzado	Dirección de parámetro vía bus de campo
MON_v_zeroclamp	Limitación de velocidad para Zero Clamp Zero Clamp sólo es posible cuando el valor de consigna de velocidad está por debajo del valor límite de la velocidad para Zero Clamp. Los ajustes modificados se aceptan de inmediato.	usr_v 0 10 2147483647	UINT32 UINT32 UINT32 R/W per. -	CANopen 3006:28 <sub>h</sub> Modbus 1616 Profibus 1616 CIP 106.1.40

No	Type	Setting A	Setting B	Setting C	Setting D	Transition	Subsequent data set	Transition condition 1	Transition value 1	Logical operator	Transition condition 2	Transition value 2
0	Move Relative	1000	2000	10000	2000	Buffer And Start Next	1	Continue Without Condition	0	None	Continue Without Condition	0
1	Move Velocity	1000	10	2	1000	Abort And Go Next	0	Start Request Edge	0	None	Continue Without Condition	0

### Solución 2:

- Se activa la entrada Start Motion Sequence.
- Se realiza un movimiento relativo de 10000.
- Finaliza el movimiento relativo y se realiza un movimiento en velocidad, a velocidad muy baja.
- cuando se activa la entrada Zero Clamp se detiene el movimiento. El parámetro Zero Clamp tiene como valor 20, si se realiza un movimiento por debajo de 20 y está activa esta entrada el movimiento se detendrá.
- Con un flanco positivo de Start Motion Sequence se vuelve a activar la Motion Sequence.