

Template Positioner

Dieser Abschnitt beinhaltet einige Nachträge und wichtige Informationen, die nicht in der Dokumentation zu finden sind.

Hinweis 1: Die Template Schnittstelle beinhaltet 32Bit-Variablen.

Die Datenkonsistenz ist zu beachten, wenn von 32Bit-Variablen gelesen oder zu ihnen geschrieben wird.

Die folgenden Variablen müssen beachtet werden:

<i>Schnittstelle</i>	<i>Direction</i>	<i>Variable</i>	<i>Context</i>
VarPositioning	input	dnDelayTouchProbeDIGIN	Program_Task1
VarPositioning	input	g_dnDelayTouchProbeDIGIN_2_p	Program_Task1
VarPositioning	input	g_dnDelayTouchProbeDIGIN_3_p	Program_Task1
VarPositioning	output	g_dnPositionDifference_p	Program_Task1
VarPositioning	output	g_dnActualTargetPosition_p	Program_Task1
VarPositioning	output	g_dnActualPositionInternal_p	Program_Task1
VarPositioning	output	g_dnActualVelocityReal	Program_Task2
VarPositioning	output	g_dnActualPositionReal	Program_Task2
VarPositioning	output	g_dnActualTargetPositionReal	Program_Task2

Die folgenden Codestellen sind ebenfalls nicht 32Bit konsitent:

3050, 3051, 3053, 3056, 3057, 3060, 3062, C3063.

Hinweis 2: Setzen der Referenz-Position.

Die Referenz-Position wird an der C0098 festgelegt, wenn ein absoluter Multiturn Sensor benutzt wird. Die Einstellung erfolgt bei `g_bGlobalError = FALSE`.

Hinweis 3: Setzen der Referenz-Position.

Diese Funktion ist nur dann möglich, wenn die Funktion "externer Sollwert" deaktiviert ist.

Hinweis 4: Überprüfen der Positionen zu auf Softwareendlagen bei `TouchProbe`.

Bei `TouchProbe` werden Positionier-Aktionen vor der Durchführung nicht überprüft, ob die Positionen innerhalb der Softwareendlage liegen. Wenn ein Softwareendlage während des Positionierens erreicht wurde, wird `Fail_QSP` gesetzt. Verlassen Sie den äußeren Bereich der Softwareendlage mit manuellem Tippbetrieb.

This section contains some latest news and important information which are not in documentation.

Note 1: The template interface contains 32Bit-Variables.

Note data consistency when reading from or writing to 32Bit-Variables.

The following variables must be considered:

<i>Interface</i>	<i>Direction</i>	<i>Variable</i>	<i>Context</i>
VarPositioning	input	dnDelayTouchProbeDIGIN	Program_Task1
VarPositioning	input	g_dnDelayTouchProbeDIGIN_2_p	Program_Task1
VarPositioning	input	g_dnDelayTouchProbeDIGIN_3_p	Program_Task1
VarPositioning	output	g_dnPositionDifference_p	Program_Task1
VarPositioning	output	g_dnActualTargetPosition_p	Program_Task1
VarPositioning	output	g_dnActualPositionInternal_p	Program_Task1
VarPositioning	output	g_dnActualVelocityReal	Program_Task2
VarPositioning	output	g_dnActualPositionReal	Program_Task2
VarPositioning	output	g_dnActualTargetPositionReal	Program_Task2

Also the following codenumbers are not 32Bit-consistent

3050, 3051, 3053, 3056, 3057, 3060, 3062, C3063.

Note 2: Set of reference position.

Reference position is now set at C0098 if an absolute multiturn sensor is used for. The set procedure takes place at g_bGlobalError = FALSE.

Note 3: Set of reference position.

The function is only possible if the function "External set value" is deactivated.

Note 4: Control procedure of positions to the software limits at TouchProbe procedures.

Positioning actions at TouchProbe are not checked before execution, if positions are inside range of software limits. If one software limit during positioning is reached, Fail_QSP will be set. Leave the outer range of software limits with manual jog.