

电磁阀组件

- 1、学习注释功能
- 2、学习电磁阀配置
- 3、学习气缸上下料程序

电磁阀组件

• 1.1、注释

- 此处讲解了如何对气缸注释

AMT 自动化快速编程工具-V1.0

文件(U) 编辑(V) 通讯(W) 项目(X) 选项(Y) 帮助(Z)

PLC型号: 信捷-XD3

注 译 启动 停止 监控

伺服 气缸 检测器 特殊 全局

扫描帧<开机自启> 主任务<S1> 子任务<S2> 子任务<S3> 子任务<S4> 子任务<S5> 子任务<S6> 子任务<S7> 子任务<S8>

» 气缸00 - 平移气缸
» 气缸01 - 上下气缸
» 气缸02 - 夹爪气缸
» 气缸03
» 气缸04
» 气缸05
» 气缸06
» 气缸07
» 气缸08
» 气缸09
» 气缸10
» 气缸11
» 气缸12
» 气缸12

0

1、点击注释

2、点击注释

在此区域编写注释文字

应用注释

注释 测试

6、点击应用注释

点击应用注释后会发现此处气缸00-02后面会显示刚刚在注释列表内添加的注释，没有注释的则无显示只显示气缸0几

编号	组件	注释
1	伺服00	
2	伺服01	
3	伺服02	
4	伺服03	
5	气缸00	平移气缸
6	气缸01	上下气缸
7	气缸02	夹爪气缸
8	气缸03	

3、输入平移气缸

4、输入上下气缸

5、输入夹爪气缸

电磁阀组件

• 2.1、电磁阀配置

- 此处讲解了如何对电磁阀进行配置



1、依次点开气缸00-02

会发现每个气缸里面都有
开延时 关延时

原位X 到位X 输出Y

开M多少 关M多少 (开就是)

1、开延时和关延时就是等X点亮了后开始记时间，如果没有X点的像夹爪一般不配置X点就直接默认-1就行

2、这里的时间单位是MS，也就是1000就是1S
200就是0.2S
20就是0.02S

3、输出Y就需要更具实际的接线来配置

4、比如我这里平移、上下、夹爪、气缸开关延时默认1000

平移气缸原位 X10 到位 X11 输出 Y10

上下气缸原位 X12 到位 X13 输出 Y11

夹爪气缸原位 X-1 到位 X-1 输出 Y12

-1就是不需要原位到位信号通过时间来控制就行

电磁阀组件

• 3.1、编写气缸上下料程序

- 此处讲解了气缸上下料程序如何编写

此程序在主任务S1内编写

自动化快速编程工具-V1.0 - C:\Users\1\Desktop\教程\delay1-气缸上下料\程序\气缸上下料.amf
文件(F) 编辑(E) 通讯(T) 项目(O) 选项(V) 帮助(H)

PLC型号: 信捷-XD3

任务S1 启动 停止 监控

伺服 气缸 检测器 特殊 全局

扫描帧<开机启动> 主任务<S1> 子任务<S2> 子任务<S3> 子任务<S4> 子任务<S5> 子任务<S6> 子任务<S7> 子任务<S8>

气缸00-平移气缸

开延时: 1000 关延时: 1000
原位X: 10 到位X: 11 输出Y: 10
开-M200 关-M201 下载到PLC

气缸01-上下气缸

开延时: 1000 关延时: 1000
原位X: 12 到位X: 13 输出Y: 11
开-M210 关-M211 下载到PLC

气缸02-夹爪气缸

开延时: 1000 关延时: 1000
原位X: -1 到位X: -1 输出Y: 12
开-M220 关-M221 下载到PLC

气缸03

0 //气缸上下料
1 执行动作/M210 //上下气缸-开
2 等待动作/M210/完成
3 执行动作/M220 //夹爪气缸-开
4 等待动作/M220/完成
5 执行动作/M211 //上下气缸-关
6 等待动作/M211/完成
7 执行动作/M200 //平移气缸-开
8 等待动作/M200/完成
9 执行动作/M210 //上下气缸-开
10 等待动作/M210/完成
11 执行动作/M221 //夹爪气缸-关
12 等待动作/M221/完成
13 执行动作/M211 //上下气缸-关
14 等待动作/M211/完成
15 执行动作/M201 //平移气缸-关
16 等待动作/M201/完成
17 结束任务
18 //1.下降 2.夹爪夹 3.上升 4.平移到位 5.下降 6.夹爪松 7.上升 8.平移回原位

1、点击动作类

2、点击执行动作M

动作类	等待类	判断类	运算类	其它类
编号	格式	备注		
1	执行动作/M▲			
2	执行任务/S▲			
3	执行接口/S▲	*自定义程序块		

动作类	等待类	判断类	运算类	其它类
编号	格式	备注		
1	等待动作/M▲/完成			
2	等待任务/S▲/完成			
3	等待接口/S▲/完成	*自定义程序块		

3、点击等待类

4、点击等待动作M

执行动作M210会压线就是上下气缸的开-M210 再等M210完成，再不断的开下一个动作，又等这个动作完成，再下一个动作一直到这个动作的所有逻辑全部整理完成再执行 结束任务