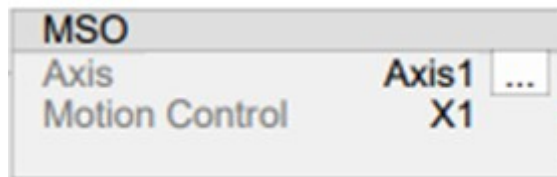


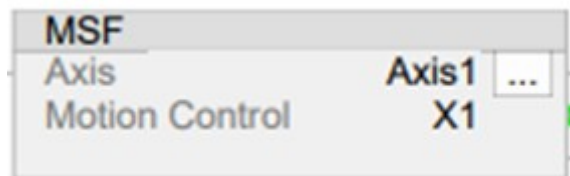
2. Instrucciones de movimientos

2.1 Motion Servo On



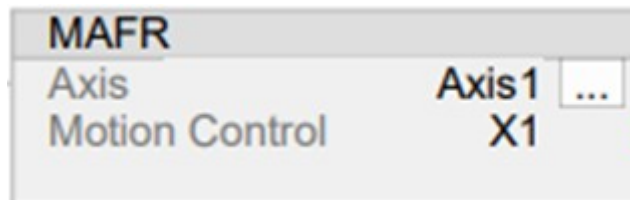
La orden MSO permite activar de inmediato el variador y habilitar los ajustes de servo configuración vinculados a un eje físico específico. Puede emplearse en cualquier punto del programa, pero es importante evitar su uso cuando el eje se encuentra en movimiento.

2.2 Motion Servo Off



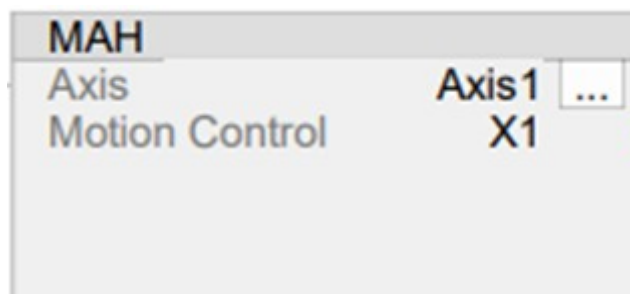
La orden MSF, de manera directa e inmediata, desactiva la salida del variador y anula la configuración de servo en cualquier eje físico correspondiente.

2.3 Motion Axis Fault Reset



La instrucción MAFR elimina de manera directa el estado de falla específico en el eje correspondiente. No resuelve la situación que originó el error. Si la condición que causó el fallo no se soluciona antes de ejecutar MAFR, el eje podría experimentar un nuevo fallo de inmediato, ya que el estado de falla no se ha restablecido.

2.4 Motion Axis Home



La orden MAH se emplea para ajustar la posición absoluta del eje seleccionado. En el caso de ejes configurados como servo, el eje puede retornar a su posición inicial utilizando la configuración del Modo de Retorno a Posición Inicial, que puede ser activo, pasivo o absoluto.

2.5 Motion Axis Jog

MAJ	
Axis	Axis1 ...
Motion Control	X1
Direction	0
Speed	MAJ_Speed 0
Speed Units	Units per sec
Accel Rate	MAJ_Accel 0
Accel Units	Units per sec ²
Decel Rate	MAJ_Desac 0
Decel Units	Units per sec ²
Profile	Trapezoidal
Accel Jerk	MAJ_Accel_Jerk 0
Decel Jerk	MAJ_Decel_Jerk 0
Jerk Units	Units per sec ³
Merge	Disabled
Merge Speed	Current
Lock Position	0
Lock Direction	None

Puede emplear la instrucción MAJ para mover un eje a una velocidad constante sin considerar su posición actual.

2.6 Motion Axis Move

MAM	
Axis	Axis1 ...
Motion Control	X1
Move Type	MAM_Move_Type 1
Position	MAM_Position 5
Speed	MAM_Speed 2
Speed Units	Units per sec
Accel Rate	MAM_Accel 2
Accel Units	Units per sec ²
Decel Rate	MAM_Desacc 2
Decel Units	Units per sec ²
Profile	Trapezoidal
Accel Jerk	MAM_Jerk 2
Decel Jerk	MAM_Del_Jerk 2
Jerk Units	Units per sec ³
Merge	Disabled
Merge Speed	Current
Lock Position	0
Lock Direction	None
Event Distance	0
Calculated Data	0

La instrucción MAM se utiliza para desplazar un eje a una posición absoluta determinada o a una distancia incremental específica. Además, esta instrucción también puede generar otros tipos de movimientos especiales.

2.7 Motion Axis Stop

MAS	
Axis	Axis1 <input data-bbox="997 291 1029 324" type="button" value="..."/>
Motion Control	X1
Stop Type	All
Change Decel	Yes
Decel Rate	MAS Decel
	0
Decel Units	Units per sec2
Change Decel Jerk	Yes
Decel Jerk	MAS_Decel_Jerk
	0
Jerk Units	Units per sec3

Cuando necesite detener un movimiento controlado en curso para el eje con una desaceleración gradual, utilice la instrucción MAS. Esta orden permite detener el movimiento sin deshabilitar la configuración del servolazo.

2.8 Motion Axis Gear

MAG	
Motion Axis Gear	
Slave Axis	? <input data-bbox="949 963 981 996" type="button" value="..."/>
Master Axis	? <input data-bbox="949 996 981 1030" type="button" value="..."/>
Motion Control	?
Direction	?
	??
Ratio	? <input data-bbox="861 1120 893 1153" type="text" value=""/>
	??
Slave Counts	? <input data-bbox="861 1187 893 1220" type="text" value=""/>
	??
Master Counts	? <input data-bbox="861 1243 893 1276" type="text" value=""/>
	??
Master Reference	? <input data-bbox="861 1310 893 1344" type="text" value=""/>
Ratio Format	? <input data-bbox="861 1344 893 1377" type="text" value=""/>
Clutch	? <input data-bbox="861 1377 893 1411" type="text" value=""/>
Accel Rate	? <input data-bbox="861 1411 893 1444" type="text" value=""/>
	??
Accel Units	? <input data-bbox="861 1456 893 1489" type="text" value=""/>

La instrucción MAG activa la transmisión electrónica entre dos ejes con una relación específica. Esta transmisión electrónica permite sincronizar un eje físico con la posición real o la posición de comando de otro eje físico, manteniendo una relación precisa entre ellos. Se produce un bloqueo directo de borde a borde entre los dos ejes, sin restricciones de velocidad, aceleración o desaceleración máximas. La velocidad, aceleración y desaceleración del eje esclavo se determinan por completo a partir del movimiento del eje maestro y la relación de transmisión especificada.

Mas información:

[https://literature.rockwellautomation.com/idc/groups/literature/documents/rm/motion-rm002 - es-p.pdf](https://literature.rockwellautomation.com/idc/groups/literature/documents/rm/motion-rm002-es-p.pdf)