

SIEMENS西门子长春市一级代理

产品名称	SIEMENS西门子长春市一级代理
公司名称	上海枫暨工业自动化设备有限公司
价格	.00/个
规格参数	
公司地址	上海市金山区枫泾镇环东一路65弄7号1610室
联系电话	18616323903 18616323903

产品详情

???????

包含定位轴工艺对象的功能

位置控制轴采用同步速度

角度同步，电子齿轮：可确保多个轴实现稳定、长时间的角度同步。可小幅调整传动比。

和相对齿轮箱同步

从动轴偏移

主动轴：可在主值源之间直接切换主值（必须指定过渡动态）。以下可用作下列轴的引导轴或主控值源：

虚拟轴：虚拟轴仅存在于控制系统中，因此没有真实的驱动器、电机或编码器。虚拟轴与真实轴一样可通过命令进行控制。运动控制系统将计算插补器的设定值，并将用作同步运行的主值或其他用途。

真实轴：真实轴是属于 SIMOTION 系统并可通过设定值和实际值连接的主动轴。

外部编码器：实际值通过外部编码器检测，并在调整后作为主值提供。

设定值连接以及带停滞时间补偿的实际值连接。

可在运行过程中更改轴的角度位置和电子齿轮传动比。

接合/分离：例如，可将从动轴停止运行一个周期或者仅运动一个周期，以便卸下故障元件。可通过可编程同步功能，灵活实现此类操作。

同步和去同步：

在主动轴处于运动或静止状态时，可以将从动轴同步或去同步。

可以指定主值和从轴的同步位置。

可使用不同的同步模式：

通过可指定的主值距离进行同步

基于可指定的动态响应参数进行同步（加加速度限制）

位置同步，在精确位置进行同步和去同步

同步位置范围（在同步位置之前、之后和与同步位置对称）

应用

不同性能级别的 CPU 可用于 ET200SP：

标准型 CPU

CPU 1510-1 PN:适用于对程序范围和处理速度具有中等要求的小型应用，通过 PROFINET IO 和 PROFIBUS DP 进行分布式配置。

CPU 1512-1 PN:适用于对程序范围和处理速度具有中等要求的应用，通过 PROFINET IO 和 PROFIBUS DP 进行分布式配置。

故障安全 CPUs

CPU 1510SP F-1 PN：入门级 CPU，适用于在分散生产技术中对处理性能和响应速度具有中等要求的标准应用和故障安全应用。CPU 1510SPF-1PN 可以用作 PROFINET IO 控制器，也可以用作分布式智能设备（PROFINET 智能设备）。

CPU 1512SPF-1 PN此 CPU 适用于在分散生产技术中对处理性能和响应速度具有中等要求的标准应用和故障安全应用。CPU 1512SPF-1PN 可以用作 PROFINET IO 控制器，也可以用作分布式智能设备（PROFINET 智能设备）。

ET 200SP 开放式控制器

CPU 1515SP PC (+HMI)：适用于对程序范围和响应速度具有较高要求的应用，通过 PROFINET IO 或 PROFIBUS DP 进行分布式配置。尤其适用于数量很大且采用 C 集成、开放式 Windows 应用程序或集成式 HMI 功能的解决方案。

设计

所有 CPU 均具有坚固、紧凑的外壳。

模块的前面包括：

状态和故障 LED

模式开关

24 V DC 接口

CPU 还具有以下配置：

用于 SIMATIC 存储卡的插槽；注意：必须有 SIMATIC 微型存储卡才能操作 ET200SP CPU。ET 200SP 开放式控制器不需要 SIMATIC 存储卡。

PROFINET IO IRT 接口（3 端口交换机）

端口 1 和 2 通过总线适配器来连接

端口 3 集成在 CPU 中

通过可选的 CM DP 通信模块（用于 ET200SP CPU 和开放式控制器）实现 PROFIBUS DP 连接

通过总线适配器（用于 ET200SP 开放式控制器）实现 PROFINET IO IRT（2 端口交换机）连接

通过千兆以太网接口（用于 ET200SP 开放式控制器）实现以太网连接

功能

性能

指令处理速度更快, 取决于 CPU 型号、语言扩展和新的数据类型

高性能网络连接：通过 PROFINET IO IRT。

集成技术

通过标准化的块 (PLCopen) 连接模拟驱动器和具有 PROFIdrive 功能的驱动器

支持转速控制轴和定位轴以及外部编码器

精确位置传动可实现轴之间的同步操作

具有所有 CPU 变量的跟踪功能，用于实时诊断和偶发故障检测

全面的控制功能，例如，通过便于组态的块可自动优化控制参数实现优控制质量。

等时同步模式

通过恒定总线循环时间，将分布式信号采集、信号传输和程序执行与 PROFINET 周期进行同步

集成安全功能

通过密码进行知识保护，防止未经许可读取和修改程序块

通过复制保护，可绑定 SIMATIC 存储卡的程序块和序列号：只有在将配置的存储卡插到 CPU 中时，该程序块才可运行。

4-级 授权理念：与 HMI 设备的通信也会受到限制。

操作保护：控制器可以识别工程组态数据的更改和未授权传输。

6ES7 407-0DA02-0AA0

电源模块(4A)

6ES7 407-0KA02-0AA0

电源模块(10A)

6ES7 407-0KR02-0AA0

电源模块(10A)冗余

6ES7 407-0RA02-0AA0

电源模块(20A)

6ES7 405-0DA02-0AA0

电源模块(4A)

6ES7 405-0KA02-0AA0

电源模块(10A)

6ES7 405-0RA02-0AA0

电源模块(20A)

6ES7 971-0BA00

备用电池

CPU

6ES7 412-3HJ14-0AB0

CPU 412-3H; 512KB程序内存/256KB数据内存

6ES7 414-4HM14-0AB0

CPU 414-4H; 冗余热备CPU 2.8 MB RAM

6ES7 417-4HT14-0AB0	CPU 417-4H; 冗余热备CPU 30 MB RAM
6ES7 400-0HR00-4AB0	412H 系统套件包括 2 个CPU、1个H型中央机架、2个电源、2个1M 存储卡、4个同步模块、2根同步电缆, 以及4个备用电池(PS407 10A)
6ES7 400-0HR50-4AB0	412H 系统套件包括 2 个CPU、1个H型中央机架、2个电源、2个1M 存储卡、4个同步模块、2根同步电缆, 以及4个备用电池(PS405 10A)
6ES7 412-1XJ05-0AB0	CPU412-1,144KB程序内存/144KB数据内存
6ES7 412-2XJ05-0AB0	CPU412-2,256KB程序内存/256KB数据内存
6ES7 414-2XK05-0AB0	CPU414-2,512KB程序内存/512KB数据内存
6ES7 414-3XM05-0AB0	CPU414-3,1.4M程序内存/1.4M数据内存 1个IF模板插槽
6ES7 414-3EM05-0AB0	CPU414-3PN/DP 1.4M程序内存/1.4M数据内存 1个IF模板插槽
6ES7 416-2XN05-0AB0	CPU416-2,2.8M程序内存/2.8M数据内存
6ES7 416-3XR05-0AB0	CPU416-3,5.6M程序内存/5.6M数据内存 1个IF模板插槽
6ES7 416-3ER05-0AB0	CPU416-3PN/DP 5.6M程序内存/5.6M数据内存 1个IF模板插槽
6ES7 416-2FN05-0AB0	CPU416F-2,2.8M程序内存/2.8M数据内存
6ES7 416-3FR05-0AB0	CPU416F-3PN/DP,5.6M程序内存/5.6M数据内存
6ES7 417-4XT05-0AB0	CPU417-4,15M程序内存/15M数据内存

?????????

??

二维和三维线性插值、圆弧插值和多项式插值

标准运动学变换

与传送带同步 (传送带跟踪)

跨 3 个移动块进行动态规划

路径动力 (速度、加速、急拉) 可在该路径上指定, 一般轴限制都适用于沿路径限制

2 个移动块间的连续几何运动

采用 SIMOTION SCOUT 可以直观地使用插值功能 (路径控制面板, 用于地横向移动路径轴和画面, 支持坐标系统校准过程)

路径对象可通过以下组件实现互连:

多 3 个插补路径轴

一个定位轴, 用于路径同步运动

一个凸轮，用于设定速度曲线

路径凸轮、凸轮轨迹和测量输入的连接，基于用于实现路径同步运动的定位轴

通过定位轴实现笛卡尔路径坐标的互连。

以下组件的运动学变换：

旋转臂

SCARA

笛卡儿坐标系（二维/三维）

关节臂 (2D/3D)

圆柱坐标机器人

滚轴筛（二维/三维）

三角筛（二维/三维）

用于实现用户自定义运动的用户功能 (2D/3D)

通过 ST 和 MCC 编程

?? JOG ??? SIMOTION SCOUT ???“SIMOTION
????????????????”??