





6ES7516-3AN00-0AB0	6ES7516-3AN01-0AB0	CPU 1516-3 PN/DP : 1 MB 程序 , 5 MB 数据 ; 10 ns ; 集成 2PN 接口 , 1 以太网接口 , 1DP 接口
6ES7515-2AM00-0AB0	6ES7515-2AM01-0AB0	CPU 1515-2 PN ,500K程序,3M数据 , 集成 2PN接口
6ES7513-1AL00-0AB0	6ES7513-1AL01-0AB0	CPU 1513-1 PN : 300 KB 程序 , 1.5 MB 数据 ; 40 ns ; 集成 2PN 接口 ,
6ES7511-1AK00-0AB0	6ES7511-1AK01-0AB0	CPU 1511-1 PN : 150 KB 程序 , 1 MB 数据 ; 60 ns ; 集成 2PN 接口 ,
6ES7512-1DK00-0AB0	6ES7512-1DK01-0AB0	CPU 1512SP-1 PN, 200KB 程序 , 1MB数据
6ES7510-1DJ00-0AB0	6ES7510-1DJ01-0AB0	CPU 1510SP-1 PN, 100KB 程序 , 750KB数据
6ES7507-0RA00-0AB0		PS : 60 W , 额定输入电压 AC/DC 120/230 V
6ES7505-0RA00-0AB0		PS : 60 W , 额定输入电压 DC 24/48/60 V
6ES7505-0KA00-0AB0		PS : 25 W , 额定输入电压 DC 24 V
6ES7532-5HF00-0AB0		AQ 8 : 模拟输出模块 , 8AQ , U/I , 高速
6ES7532-5NB00-0AB0		AQ 2: 模拟输出模块,2 AQXU/I ,标准型 , 25mm,包含前连接器
6ES7532-5HD00-0AB0		AQ 4 : 模拟输出模块 , 4AQ , U/I
6ES7531-7NF10-0AB0		AI 8 : 模拟输入模块 , 8AI , U/I , 高速
6ES7531-7QD00-0AB0		AI 4: 模拟输出模块: XU/I/RTD/TC ST, 25mm,包含前连接器

6ES7531-7KF00-0AB0	AI 8 : 模拟输入模块, 8AI, U/I/RTD/TC
6ES7534-7QE00-0AB0	AI4/AQ2 : 模拟量输入/输出模块4AI,2AO,标准型,25mm 包含前连接器
6ES7523-1BL00-0AA0	DI/DQ 16X24CDV/16X24VDC/0.5A BA,包含前连接器.
6ES7522-5HF00-0AB0	DQ 8 : 数字输出模块, 8DQ, 继电器, 230 V AC/ 5A
6ES7522-5FF00-0AB0	DQ 8 : 数字输出模块, 8DQ, 可控硅, 230V AC/ 2A
6ES7522-1BL00-0AB0	DQ 32 : 数字输出模块, 32DQ, 晶体管, 24 V DC/ 0.5A
6ES7522-1BH00-0AB0	DQ 16 : 数字输出模块, 16DQ, 晶体管, 24 V DC/ 0.5A
6ES7522-1BF00-0AB0	DQ 8 : 数字输出模块, 高性能 8DQ, 晶体管, 24V DC/2A
6ES7522-1BL10-0AA0	DQ 32x24VDC/0.5A BA, 包含前连接器
6ES7522-1BH10-0AA0	DQ 16x24VDC/0.5A BA, 包含前连接器
6ES7521-1FH00-0AA0	DI 16 : 数字输入模块, 16DI, 230V AC BA
6ES7521-1BL00-0AB0	DI 32 : 数字输入模块, 高性能 32DI, 24V DC
6ES7521-1BH50-0AA0	DI 16 : 数字输入模块, 源型, 16DI, 24V DC BA
6ES7521-1BH00-0AB0	数字输入模块, 高性能 16DI, 24V DC
6ES7521-1BL10-0AA0	DI 32X24VDC BA, 包含前连接器
6ES7521-1BH10-0AA0	DI 16X24VDC BA, 包含前连接器
6ES7551-1AB00-0AB0	计数与位置采集模块 TM PosInput 2

MCC（运动控制图）是一种“流程图语言”，用于以图形方式简单制定生产过程的步骤。结果是，一个或多个流程图，包括描述单独机械运动的时序的运动控制图块。由于其特殊的表达方式，运动控制图（MCC）非常适用于序列进程的编程。

运动控制图可借助于功能强大的运动控制命令来简单描述机器的运动序列，如参考轴、定位轴、同步或去同步凸轮等等。

不同的运动控制块适用于机械控制，例如，如果必须完全满足条件，I/O信号可以读出或设置，计算可以公式化，且不同的控制结构，如条件（IF）、示例（CASE）和回路（WHILE、REPEAT UNTIL）等都可以进行编程。

一些运动控制图程序用于描述不同的处理情况。例如，可以编写一个运动控制图程序，在接通时，将机械带入一预定义的起始状态，再为常规生产时序编写第二运动控制图程序，以及针对故障发生时指定机械要运行的第三运动控制图程序。

所有的MCC块，重要的SIMOTION功能的选用，均在工具栏可供使用。根据其功能进行分组，并于单击符号点自动嵌入流程图。通过点击不同的元素，将打开相应对话框，可在其中进一步进行参数化。当然

，其还包括将处理程序归档的单独注释。SIMOTION命令库中的不单独表示MCC块的功能可以通过特殊命令形式用于MCC程序。

## 优势

以流程图来表示，编程非常方便

分层命令库用于运动控制功能、PLC功能和工艺功能

控制结构（IF，WHILE，CASE等等）

LAD，FBD和ST的缩放功能

子程序调用(FB/FC)

建构基于模块的生成，如指令序列组合成一个模块指令。点击模块指令，引起相应的指令序列。

对于SIMOTION控制器的在线连接，具有强大的测试功能，如图形步进追踪，单步进模式和断点