

# 云浮西门子PLC代理商

产品名称	云浮西门子PLC代理商
公司名称	浔之漫智控技术（上海）有限公司
价格	.00/个
规格参数	品牌:西门子 型号:模块 产地:德国
公司地址	上海市松江区广富林路4855弄88号3楼
联系电话	158****1992 158****1992

## 产品详情

云浮西门子PLC代理商

### 主要特点

突出数据记录用记忆卡，配方管理，STEP7-Micro/WIN的项目节约，以及各种格式的文件存储

### PID自动调谐功能

用于扩展通讯选项的2个内置串口，例如：与其它制造商的设备配套使用（CPU224XP,CPU226）

具有内置模拟输入/输出的CPU224XP

### 实时响应

先进的技术直至更后的细节确保我们的CPU发挥杰出的实时响应率：

4个或6个独立的硬件计数器，每个30kHz，带有CPU224XP的2x200kHz，例如：通过增量编码器或者高速记录过程事件的路径监测

4个独立的报警输入，输入滤波时间0.2毫秒至程序起动 - 更大过程安全

对应用程序快速事件大于0.2ms信号的脉冲捕捉功能

2个脉冲输出，每个20kHz，或者具有脉冲宽度调制和脉冲无脉冲设定点的CPU224XP的2x100kHz - 例如：用于控制步进电机

2个定时中断，在1ms处开始，以1ms的增量进行调节 - 用于迅速变化过程的无扰控制

快速模拟输入 - 具有25  $\mu$ s的信号转换，12位分辨率

实时时钟

定时中断

1至255ms，具有1ms的分辨率

例如：在转四分之一圈后，以3000RPM的转速可以在螺钉插入机上记录和处理信号。可以实现非常的记录，例如：拧紧扭矩，以确保螺钉的更佳紧固。

快速计数器

彼此、其他操作和程序周期均独立运行

当达到用户可选择的计算值时，中断触发 - 从检测到输入信号到切换输出的反应时间为300  $\mu$ s

当增量位置编码器用于确切定位时的4边缘评估

模块化可扩展性

报警输入

4个独立的输入

用于快速连续登记信号

用于信号检测的200  $\mu$ s – 500  $\mu$ s响应时间/用于信号输出的300  $\mu$ s

对正向和/或负向信号边沿的响应

在一个队列中更多16次中断，取决于优先顺序

网络通信

S7-200 SMART CPU 模块本体集成1个以太网接口和1个RS485接口，通过扩展CM01信号板，其通信端口数量多可增至3个。可满足小型自动化设备连接触摸屏、变频器等第三方设备的众多需求。

功能强大的AS-Interface连接

接收指令支持几种结束消息的。结束消息的可以是以下一种或者几种的组合：

结束字符检测：结束字符是用于消息结束的任意字符。在找到起始条件之后，接收指令检查每一个接收到的字符，并且判断它是否与结束字符匹配。如果接收到了结束字符，将其存入消息缓冲区，接收结束。

通常，对于所有消息都使用同一字符作为结束的ASCII码协议，您可以使用结束字符检测。您可以使用结束字符检测与字符间定时器、消息定时器或者字符计数相结合来结束一条消息。

设置：ec = 1，SMB89/SMB189 = 结束字符

字符间定时器：字符间时间是从一个字符的结束(停止位)到下一个字符的结束(停止位)的时间。

如果两个字符之间的时间间隔(包括第二个字符)超过了SMW92或者SMW192中的毫秒数，接收消息功能结束。接收到每个字符后，字符间定时器重新启动。

当协议没有特定的消息结束字符时，您可以用字符间定时器来结束一条消息。由于定时器总是包含接收一个完整字符(包括起始位、数据位、校验位和停止位)的时间，因而该时间值应设置为大于在波特率下传输一个字符的时间。

您可以使用字符间定时器与结束字符检测或者字符计数相结合，来结束一条消息。

设置：c/m = 0，tmr = 1，SMW92/SMW192 = 超时(毫秒)

以太网通信所有CPU 模块标配以太网接口，支持西门子S7 协议、TCP/IP 协议、有效支持多种终端连接：

可作为程序下载端口（使用普通网线即可）

与SMART LINE HMI 进行通信

通过交换机与多台以太网设备进行通信，实现数据的快速交互

多支持4 个设备通信

串口通信S7-200 SMART CPU 模块均集成1 个RS485

接口，可以与变频器、触摸屏等第三方设备通信。如果需要额外的串口，可通过扩展CM01 信号板来实现，信号板支持RS232/RS485 自由转换，多支持4 个设备。串口支持下列协议：

Modbus-RTU

PPI

USS

自由口通信

与上位机的通信通过PC Access，操作人员可以轻松通过上位机读取S7-200 SMART 的数据，从而实现设备监控或者进行数据存档管理。（PC Access 是专门为S7-200 系列PLC 开发的OPC 服务器协议，专门用于小型PLC 与上位机交互的OPC 软件）

运动控制

三轴 100 kHz 高速脉冲输出，\*实现定位.

运动控制基本功能

标准型晶体管输出CPU 模块，ST40/ST60 提供3 轴100 kHz 高速脉冲输出，支持PWM（脉宽调制）和PTO 脉冲输出

在PWM 方式中，输出脉冲的周期是固定的，脉冲的宽度或占空比由程序来调节，可以调节电机速度、阀门开度等

在PTO 方式（运动控制）中，输出脉冲可以组态为多种工作模式，包括自动寻找原点，可实现对步进电机或伺服电机的控制，达到调速和定位的目的

CPU 本体上的Q0.0，Q0.1 和Q0.3 可组态为PWM 输出或高速脉冲输出，均可通过向导设置完成上述功能

PWM 和运动控制向导设置为了简化您应用程序中位控功能的使用，STEP 7- Micro/WIN SMART 提供的位控向导可以帮助您在几分钟内全部完成PWM、PTO 的组态。该向导可以生成位控指令，您可以使用这些指令在您的应用程序中对速度和位置进行动态控制。PWM 向导设置根据用户选择的PWM 脉冲个数，生成相应的PWMx\_RUN 子程序框架用于编辑。运动控制向导多提供3 轴脉冲输出的设置，脉冲输出速度从20 Hz 到100 kHz 可调。

### 运动控制功能特点

提供可组态的测量系统，输入数据时既可以使用工程单位（如英寸或厘米），也可以使用脉冲数

提供可组态的反冲补偿

支持、相对和手动位控模式

支持连续操作

提供多达32 组运动动包络，每组包络多可设置16 种速度

提供4 种不同的参考点寻找模式，每种模式都可对起始的寻找方向和终的接近方向进行选择

运动控制的监控为了帮助用户开发运动控制方案，STEP 7- Micro/WIN SMART 提供运动控制面板。其中的操作、组态和包络组态的设置使用户在开发过程的启动和测试阶段就能轻松监控运动控制功能的操作。

使用运动控制面板可以验证运动控制功能接线是否正确，可以调整组态数据并测试每个移动包络

显示位控操作的当前速度、当前位置和当前方向，以及输入和输出LED（脉冲LED 除外）的状态

查看修改在CPU 模块中存储的位控操作的组态设置