

河源西门子PLC总代理商

产品名称	河源西门子PLC总代理商
公司名称	浔之漫智控技术(上海)有限公司-西门子总代理商
价格	.00/台
规格参数	品牌:西门子 型号:PLC模块 产地:德国
公司地址	上海市松江区石湖荡镇塔汇路755弄29号1幢
联系电话	19542938937 19542938937

产品详情

河源西门子PLC总代理商

河源西门子PLC总代理商

SINETN 是西门子公司推出的一种网络规划工具，用于对基于 PROFINET 的自动化

系统和网络进行规划设计。使用该工具时，在规划阶段即可对 PROFINET 网络进行预测

型的*设计。此外，SINETN 还可用于对网络进行优化，检测网络资源并合理规划

资源预留。这将有助于在早期的规划操作阶段，有效防止发生调试问题或生产故障，从而

大幅提升工厂的生产力水平和生产运行的安全性。

数字量输入/数字量输出模块 DIQ 4+DQ 4x24VDC/0.5A 4xM12 的组态方式

支持以下组态方式：

组态 1：不带值状态

组态 2：带有值状态

评估值状态

如果启用了数字量输入/数字量输出模块的值状态，那么将占用输入地址空间中另外 2 个

字节。输入的值状态分配给输入字节 $x + 1$ 中的位 0 到 3。输出的值状态分配给输入字节

$x + 2$ 中的位 0 到 7。该附加信息用于提供有关数字值或通道状态有效性的信息。

位 = 1：通道上无错误。

位 = 0：通道上有错误。

如果该通道组态为输入，则意味着：

传感器电源接地短路

参数错误

如果该通道组态为输出，则意味着：

输出接地短路

通道 4 到 7：负载电压 $2L+$ 缺失

中断

DIQ 4+DQ 4x24VDC/0.5A 4xM12 数字量输入/数字量输出模块支持诊断中断。

诊断中断

在发生以下情况时该数字量输入/数字量输出模块将生成诊断中断：

编码器电源接地短路

负载电压 $2L+$ 缺失或过低

诊断报警

每个诊断事件会输出一个诊断报警，同时数字量输入/数字量输出模块上的 DIAG LED 指

示灯红色闪烁。

例如，可从 CPU 的诊断缓冲区中读取诊断报警。可通过用户程序评估错误代码。

说明

通道类型

，在诊断事件中，数字量输入/数字量输出模块始终标记为一个混合模块（通道类型“输入/

输出”。即使将该数字量输入/数字量输出模块专门组态为输出模块也同样如此

SINAMICS V20，满足通用需求的多功能变频器

现如今，工厂与机械制造业的自动化需求日益增多。传统的集成式控制系统被逐渐分割为独立的运动控制过程，相应简化了每个工艺步骤的复杂性。

西门子推出的基本型变频器 SINAMICS V20

针对此类应用为用户提供了简易、经济的驱动解决方案。SINAMICS V20 具有调试过程快捷、易于操作、稳定可靠以及经济的特点。

该款变频器有七种尺寸可供选择，输出功率覆盖 0.12 kW ~30kW。

成本小化。工艺设计、调试和操作成本以及运行过程中产生的其它成本都必须尽可能的低。针对这一点，SINAMICS V20 必定是您的选择。此款变频器所配备的控制技术能够通过自动减少磁通来实现的能量效率。不仅如此，变频器还可以显示实际的能耗数值，同时提供额外的节能功能。由此大幅度地降低能耗。

西门子数控驱动模块特点

1.易于安装

穿墙式安装和壁挂式安装 — 均允许并排安装

USS 和 MODBUS RTU 通信端子

7.5 kW ~ 30 kW 变频器集成制动单元

符合电磁兼容性 (EMC)C1/C2 等级

易于使用

无需连接主电源即可实现参数载入

内置应用宏与连接宏

异常不停机模式可以实现无间断运行

较宽的电压范围、**的冷却设计以及涂层 PCB 板大大提升了变频器的稳定性

2. 节约成本

用于 V/f、V/f 的节能模式，休眠模式。

支持能耗和流量监控

利用太阳能实现太阳能水泵的节能控制

针对外形尺寸 E 的重载模式和轻载模式

S7-200 有两个置 PTO/PWM 发生器，用以建立高速脉冲串（PTO）或脉宽调节（PWM）信号波形。

当组态一个输出为 PTO 操作时，生成一个 50% 占空比脉冲串用于步进电机或伺服电

机的速度和位置的开环控制。置 PTO

功能提供了脉冲串输出，脉冲周期和数量可由用户控制。但应用程序必须通过 PLC 内置 I/O 提供方向和限位控制。

为了简化用户应用程序中位控功能的使用，STEP7--Micro/WIN

提供的位控向导可以帮助您在几分钟内全部完成 PWM，PTO 或位控模块的组态。向导可以生成位置指令，用户可以用这些指令在其应用程序中为速度和位置提供动态控制。

2、开环位控用于步进电机或伺服电机的基本信息

借助位控向导组态 PTO 输出时，需要用户提供一些基本信息，逐项介绍如下：

较大速度（MAX_SPEED）和启动/停止速度（SS_SPEED）

1 是这 2 个概念的示意图。

MAX_SPEED 是允许的操作速度的较大值，它应在电机力矩能力的范围。

驱动负载所需的力矩由摩擦力、惯性以及加速/减速时间决定。

西门子模块代理商-授权代理|模块总代理

1 较大速度和启动/停止速度示意

SS_SPEED：该数值应满足电机在低速时驱动负载的能力，如果 SS_SPEED 的数值过低，电机和负载在运动的开始和结束时可能会摇摆或颤动。如果 SS_SPEED 的数值过高，电机会在启动时丢失脉冲，并且负载在试图停止时会使电机超速。通常，SS_SPEED 值是 MAX_SPEED 值的 5% 至 15%。

加速和减速时间

加速时间ACCEL_TIME：电机从SS_SPEED速度加速到MAX_SPEED速度所需的时间。

减速时间DECEL_TIME：电机从MAX_SPEED速度减速到SS_SPEED速度所需要的时间。

2 加速和减速时间

加速时间和减速时间的缺省设置都是1000 毫秒。通常，电机可在小于1000 毫秒的时间工作。参见图2。这2 个值设定时要以毫秒为单位。

注意：电机的加速和失速时间要 过测试来确定。开始时，您应输入一个较大的值。逐渐减少这个时间值直至电机开始失速，从而优化您应用中的这些设置。

移动包络

一个包络是一个预先定义的移动描述，它包括一个或多个速度，影响着从起点到终点的移动。一个包络由多段组成，每段包含一个达到目标速度的加速/减程和以目标速度匀速运行的一串固定数量的脉冲。位控向导提供移动包络定义界面，在这里，您可以为您的应用程序定义每一个移动包络。PTO 支持较大100 个包络。

定义一个包络，包括如下几点： 选择操作模式； 为包络的各步定义指标。 为包络定义一个符号名。

选择包络的操作模式：PTO 支持相对位置和单一速度的 续转动，如图3所示，相对位置模式指的是运动的终点位置是从起点侧开始计算的脉冲数量。单速续转动则不需要提供终点位置，PTO 一直持续输出脉冲，直至有其他命令发出，例如到达原点要求停发脉冲。

3 一个包络的操作模式

包络中的步

一个步是工件运动的一个固定距离，包括加速和减速时间 的距离。PTO 每一包络较大允许29 个步。

每一步包括目标速度和结束位置或脉冲数目等几个指标。图4 所示为一步、两步、三步和四步包络。注意一步包络只有一个常速段，两步包络有两个常速段，依次类推。步的数目与包络中常速段的数目一致。

4 包络的步数示意

7.2.5 使用位控向导编程

STEP7 V4.0 软件的位控向导能自动处理PTO 脉冲的单段管线和多段管线、脉宽调

制、SM 位置配置和创建包络表。

本节将给出一个在YL-335A上实现的简单工作任务例子，阐述使用位控向导编程的方法和步骤。表1 是YL-335A上实现步进电机运行所需的运动包络。

表1 步进电机运行的运动包络