

运城西门子DP通讯电缆代理商

产品名称	运城西门子DP通讯电缆代理商
公司名称	浔之漫智控技术（上海）有限公司
价格	.00/件
规格参数	品牌:西门子 产地:德国 型号:电缆
公司地址	上海市松江区石湖荡镇塔汇路755弄29号1幢一层A区213
联系电话	18717946324 18717946324

产品详情

运城西门子DP通讯电缆代理商

上海浔之漫智控技术公司在经营活动中精益求精，具备如下业务优势：

SIEMENS可编程控制器

长期低价销售西门子PLC,200，300，400，1200，西门子PLC附件，西门子电机，西门子人机界面，西门子变频器，西门子数控伺服，西门子总线电缆现货供应，欢迎来电咨询系列产品，折扣低，货期准时，并且备有大量库存.长期有效

欢迎您前来询价.100分的服务.100分的质量.100分的售后.100分的发货速度

您的选择您的支持是我的动力！————致我亲爱的客户!

价格波动，请来电咨询

要买就买西门子。保你用上一辈子

概述

通信功能

过程及现场通信（PROFIBUS-DP，PROFIBUS-PA）用于连接自动化系统，HMI或管理系统中的执行器/传感器。

(1) 将V90参数P29240设置为1(选择参考挡块+零脉冲方式回零); (2) 将回零开关连接到一个PLC的数字量输入点; (3) 在PLC内编程, 将回零开关DI点的状态关联到FB284功能ConfigEPos输入引脚的bit6; (4) FB284功能块选择工作模式ModPos=4; (5) 通过输入参数OverV、OverAcc、OverDec速度、加减速度的倍率(*); (6) 驱动的运行命令EnableAxis=1; (7) 运行条件 "CancelTransing" 及 "IntermediateStop" 必须设置为 "1", Jog1 及 Jog2 必须设置为 "0"。

通过ExecuteMode 的上升沿触发回零运动。回零完成后"AxisRef"输出为1。

FB284怎样实现定位控制? 运行模式选择 ModePos=2? Jog1 及Jog2 必须设置为 "0"?

轴必须已回零或编码器已被校准? CancelTransing=1, IntermediateS*, ?

ConfigEpos=16#00000003? 设置目标位置Position和速度Velocity, 参数 Positive 及 Negative 必须为 "0"? 通过输入参数 OverV、OverAcc、OverDec

速度、加减速度的倍率, 通常采取默认设置即可 (*)。? 驱动的运行命令 EnableAxis=1?

ExecuteMode上升沿触发定位运动

FB284怎样实现相对定位控制

? 运行模式选择 ModePos=1? Jog1 及Jog2 必须设置为 "0"? 轴可以不回零或不校正编码器?

CancelTransing=1, IntermediateS*? ConfigEpos=16#00000003?

设置定位长度Position和速度Velocity, 运动方向由Position给定的正负决定? 通过输入参数

OverV、OverAcc、OverDec 速度、加减速度的倍率, 通常采取默认设置即可 (*)。?

驱动的运行命令 EnableAxis=1? ExecuteMode上升沿触发定位运动

FB284怎样实现连续运行模式控制"连续运行"模式允许轴的位置控制器在正向或反向以一个恒定的速度运行? 运行模式选择 ModePos=3? Jog1 及Jog2 必须设置为 "0"?

轴不必回零或编码器未被校正? CancelTransing=1, IntermediateS*? ConfigEpos=16#00000003?

通过输入参数 Velocity 运行速度, 运行方向由 Positive 及 Negative 决定? 通过输入参数

OverV、OverAcc、OverDec 速度、加减速度的倍率, 通常采取默认设置即可 (*)。?

驱动的运行命令 EnableAxis=1? ExecuteMode 的上升沿触发定位运动

FB284怎样实现程序块运行控制此程序块运行模式通过驱动功能"Traversing blocks"来实现，它允许自动创建程序块、运行至档块、设置及复位输出。要求:运行模式选择ModePos=6? ConfigEpos=16#00000003? 轴静止? 轴必须已回零或值编码器已校正步骤:工作模式、目标位置及动态响应已在V90 PN驱动的运行块参数中进行设置，输入参数 OverV、OverAcc、OverDec 速度、加减速度的倍率，通常采取默认设置即可(*)。运行条件"CancelTransing"及"IntermediateStop"必须设置为"1"，Jog1及Jog2必须设置为"0"? 程序块号在输入参数"Position"中设置，取值应为0~16? 运动的方向由与工作模式及程序块中的设置决定，与Positive及Negative参数无关，必须将它们设置为"0"。驱动的运行命令AxisEnable=1