

# 西门子SM模拟器模块 3746ES7374-2XH01-0AA0

产品名称	西门子SM模拟器模块 3746ES7374-2XH01-0AA0
公司名称	浔之漫智控技术（上海）有限公司西门子一级代理商
价格	86.00/台
规格参数	西门子授权代理:西门子PLC 西门子触摸屏:西门子变频器代理 西门子一级代理:西门子总代理
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室
联系电话	15618722057 15618722057

## 产品详情

CU310?2控制单元需要装有V4.4版或更高版本的固件的CF卡。CU310?2PN控制单元使用PROFINETIO和PROFIdriveV4配置文件与更别的控制通信。带有CU310?2PN的SINAMICSS120驱动假设PROFINETIO设备的功能，可执行下列功能：PROFINETIO设备100Mbit/s全双工通讯支持实时PROFINETIO：RT（实时）IRT（等时同步实时），\*小发随着人力资源的匮乏，非标自动化机械在未来的市场将不断扩大，普及。相应的从事行业内的人才也将有大的需求。设计是理论知识，生产上不要求多美观，实用就好，宗旨是简单，，经济，实用。作为的设计师，对机械方案的评估要有\*的判断能。

除驱动对象外，还可在这些控制单元上实现工艺对象。可将这些对象进行分组以形成工艺功能包，并提供扩展的运动控制功能（如同步操作、凸、路径插补等）或工艺功能（如凸轮控制器、温度或压力控制）。SIMOTIOND中集成有符合IEC61131-3的PLC，这意味着该不仅能够控制运动序列，而且还可控制包括HMI及I/O的整台机器。的开环和闭环控制功能与驱动对象相关的输入和输出变量的时间特性可通过集成的轨迹功能进行测量，并通过STARTER调试工具进行显示。轨迹可同时记录\*多4个。一个记录可通过选择边界条件来触发，例如，通过一个输入或输出变量的值来触发。基本功能模块(EPos)基本“Epos”可作为一个另外的功能模块在所有SINAMICSS120控制单元上调基本可用于解决基本运动控制任务，无需使用一个外部控制器。集成功能，用于带电机编码器或机器编码器的直线和轴的及相对定位。SINAMICSS120驱动中的Epo基本提供了强大、的定位功能。由于其灵活性和自适应性，基本可用于一系列定位任务中。这些功能无论是在调试还是操作时都易于处理，并且综合监控功能十。在不使用外部位置控制器的情况下，可以实现许多应用。Epo

基本用于在/相对定位条件下定位带有以及线性电机编码器或机器编码器（间接或直接测量）的线性或轴（模数）。Epo是一个功能模块，其可在伺服控制或向量控制中。用户友好的组态和调试，包括控制面板（通过PC操作）和带有STARTER调试工具的诊断功。

理的结构型式PLC主要有整体式和模块式两种结构型式。整体式PLC的每一个I/O点的平格比模块式的便宜,且体积相对较小,一般用于工艺较为固定的小型控制中；而模块式PLC的功能扩展灵活方便,在I/O点数、输入点数与输出点数的比例、I/O模块的种类等方面选择余地大,且维修方便,一般于较复杂的控制。安装的选择PLC的安装分为集中式、远程I/O式以及多台PLC联网的分布式。集中式不需要设置驱动远程I/O硬件,反应快、成本低；远程I/O式适用于大型,的装置分布范围很广,远程I/O可以分散安装在现场装置附近,连线短,但需要增设驱动器和远程I/O电源；多台PLC联网的分布式适用于多台设备分别控制,又要相互联系的,可以选用小型PLC,但必须要附加通讯模。

相应的功能要求一般小型(低档)PLC具有逻辑运算、定时、计数等功能,对于只需要开关量控制的设备都可。对于以开关量控制为主,带少量模拟量控制的,可选用能带A/D和D/A转换单元,具有加减算术运算、数据传送功能的增强型低档PLC。对于控制较复杂,要求实现PID运算、闭环控制、通信联网等功能,可视控制规模大小及复杂程度,选用中档或PLC。但是中、PLC价格较贵,一般用于大规模控制和集散控制等。响应速度要求PLC是为工业自动化设计的通用控制器,不同档次PLC的响应速度一般都能其应用范围内的需要。如果要跨范围使用PLC,或者某些功能或有特殊的速度要求时,则应该慎重考虑PLC的响应速度,可选用具有高速I/O处理功能的PLC,或选用具有快速响应模块和中断输入模块的PLC

3. 在WinLC RTX中新建Data Type(UDT1)，参照上述WinCC帮助文件中数据块的架构和参数介绍，定义变量的结构，如图5所示。

图5

4. 在WinLC RTX中新建Data Block(DB1)，定义数组，类型选择UDT1，如图6所示。

图6

5. 参照上述WinCC帮助文件中AR\_SEND的变量属性，为DB1的数组PV分配如下相应的初始值：

PV(1).HeaderType=9

PV(1).Cycle=10

PV(1).Unit\_Type=1

PV(1).Unit\_Range=3

PV(1).AR\_ID\_SubNum=1

PV(1).DataType = 2

PV(1).NumOfPV=100

PV(2)的初始值和PV(1)基本相同，注意PV(1).AR\_ID\_SubNum=2。

6. 在WinLC RTX中新建Function Block(FB1)，在Interface-IN中新建输入参数AR\_Send，选择Data Type为AR\_Send，调用SFB37(AR\_SEND)发送DB1，如图7所示。

图7

7. 在WinLC RTX中新建Function(FC1)，调用FB1，并调用SFC1(READ\_CLK)读取当前时间并写入DB1，如图8所示。

图8

8. 在WinLC RTX中新建Function(FC3)，SFB37(SAR\_Send)发送的数据包长度，如图9所示。

图9

9. 在WinLC RTX中新建Organization Block(OB100)，调用FC3。

10. 在WinLC RTX中的OB1中调用FC1。

11. 选择菜单Options-'Compile Multiple OSs' Wizard-Start，编译AS-OS，如图10、图11所示。

图10