

6ES7214-1AG40-0XB0库存现货

产品名称	6ES7214-1AG40-0XB0库存现货
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 型号:PLC 售后:售后支持
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

6ES7214-1AG40-0XB0库存现货

浔之漫智控技术有限公司长期低价销售数控伺服系统：80

2C S、802D SL、810D DE、820D SL、840C CE、840D DE、840D SL、840Di SL、S120数控系统、数控伺服驱动模块、控制模块、电源模块、备品备件等。

有一种力量，正在支持我们前行，源于博大精深，同心致远。

上海浔之漫长期低价销售西门子PLC200.300.400.S1200.S1500.ET200.Smart200，6SE70变频器.70备件.6SY7000/7010.C98面板，6RA70/28/24直流调速器，6XV电缆，6EP电源，3RW30/40/44软启动器，6AV人机触摸屏，LOGO!，6SL系列G110.G120.S120.V10.V20，MM440/430/420变频，6DR阀门定位器，7ML.7ME.7MF.7MH仪表仪器，6FC.6SN伺服数控，电机等西门子系列产品

向ET200M / ET 200iSP模块化从站添加模块按下列步骤向ET200M / ET 200iSP模块化从站添加组件：打开"硬件目录"。将要添加的模块从目录拖放到站窗口下部中相应的CiR模块。新模块随即出现在站窗口下部先前被CiR模块所占据的位置。CiR模块下移一个插槽位置。注意向ET200M / ET 200iSP站添加模块时，STEP 7将更新相应CiR模块的I/O字节数。

下图显示的是HW Config视图及其模块放到CiR模块上之后的显示。在RUN模式下下载组态按下列步骤通过CiR下载修改的组态：检查是否可下载当前组态(菜单命令站 > 检查CiR兼容性)。将组态下载至CPU(菜单命令PLC > 下载至模块...)。

注意在将组态下载到CPU的过程中，INTF LED将点亮，然后又熄灭；EXTF LED将持续点亮。只有在点亮的INTF LED熄灭之后才能开始添加实际的站或模块。此后，EXTF LED将熄灭。(参见RUN模式下CPU对组态下载的反应。)

每次从HW Config下载站组态(独立于CPU工作模式)后都应备份当前的组态。这是确保在发生错误(数据丢失)时能继续使用备份的项目，而又不丢失CiR兼容性的途径。撤消先前的更改可删除先前添加的从站或模块，以撤消先前对下载至CPU的组态的更改。下列规则适用：*多删除四个主站系统的从站或模块。始终从DP或PA主站系统*高的PROFIBUS地址处开始删除从站。然后从次低的PROFIBUS地址处继续删除从站。始终从模块化ET200M / ET 200iSP DP从站的*高插槽号处开始删除模块。在HW Config视图中，是处于位置的模块。STEP 7提供下列支持：下一个可删除的模块在站窗口的下部中以标准字母显示；所有其它模块均以斜体字母显示。继续从次低的插槽号处删除模块。删除步骤：高亮显示要删除的对象。选择右键快捷菜单命令删除或选择"编辑 > 删除"。重复步骤1和2，直至删除先前插入的所有对象。将修改的组态下载至CPU。

注意当删除从站时，STEP 7将更新相应CiR对象的可保证的*大从站数以及输入和输出字节数。当删除模块化ET200M / ET 200iSP从站中的模块时，STEP 7将更新相应CiR模块的可保证的*大从站数以及输入和输出字节数。如果从硬件配置中删除一个输出模块，但留下插入的真实模块，则*后一个输出值仍继续被输出

4.2. 功能块使用介绍USS_DRV 功能块是S7-1200 USS通信的主体功能块，接受MM440的信息和控制MM440的指令都是通过这个功能块来完成的。必须在主 OB中调用。USS_PORT

功能块是S7-1200与MM440进行USS通信的接口，主要设置通信的接口参数。可在主OB或中断OB中调用。USS_RPM功能块是通过USS通信读取MM440的参数。必须在主OB中调用。USS_WPM功能块是通过USS通信设置MM440的参数。必须在主OB中调用。

4.3. S7 1200 PLC进行USS通信的编程

4.3.1. USS_DRV功能块的编程

USS_DRV功能块的编程如图8所示。

图8：USS_DRV功能块的编程

USS_DRV功能块用来与MM440进行交换数据，从而读取MM440的状态以及控制MM440的运行。每个MM440使用*的一个USS_DRV功能块，但是同一个CM1241 RS485模块的USS网络的所有MM440（最多16个）都使用同一个USS_DRV_DB。

USS_DRV_DB： MM440进行USS通信的数据块。

RUN：

DB块的MM440启动指令。

OFF2：

紧急停止，自由停车。
。 该位为0时停车。

OFF3：

快速停车，带制动停车。
车。该位为0时停车。

F_ACK：

MM44*
确认。

DIR：

MM440控制电机的转向。

SPEED_SP：

MM440的速度设定
值。

NDR：

新数据就绪。

ERROR：

程序输出错误。

RUN_EN：

MM440运
行状态指示。

D_DIR：

MM4
40运行方向状态指示。

INHIBIT：

MM440是否被禁止的
状态指示。

FAULT：

MM44*。

SPEED : MM440的反馈的实际速度值。

DRIVE : MM440的USS站地址。MM440参数P201
1设置。

PZD_LEN : PZD数据的字数，有效值2，4，6或8个字。MM440
参数P2012设置。