

梧州S7-1200PLC西门子代理商原装现货

产品名称	梧州S7-1200PLC西门子代理商原装现货
公司名称	上海卓曙自动化设备有限公司
价格	.00/件
规格参数	品牌:西门子 型号:S7-1200 质保:12个月
公司地址	上海市松江区乐都路358号503室
联系电话	19151140562

产品详情

梧州S7-1200PLC西门子代理商原装现货 梧州西门子S7-1200PLC代理,梧州西门子PLC代理,西门子S7-1200PLC代理,西门子PLC代理

西门子PLC输出表的设置有哪些

在系统块窗口中单击"输出表" 标签,可设置从运行方式变为停止方式后,各数字量输出点的状态。

选择“冻结输出”选项,从运行方式变为停止方式时,所有数字量输出点将冻结在CPU进入停止方式之前的状态。

如果未选“冻结”方式,从运行方式变为停止方式时各输出点的状态用输出表来设置。希望某一输出位为1(ON),则点击该位,使之显示出“ ”,输出表的默认值是未选“冻结”方式,且从运行方式变为停止方式时,所有输出点的状态被置为0(OFF)。输出表只用于数字量输出,从运行方式变为停止方式时,模拟输出量保持不变。

输入滤波器的设置梧州S7-1200PLC西门子代理商原装现货 梧州西门子S7-1200PLC代理,梧州西门子PLC代理,西门子S7-1200PLC代理,西门子PLC代理

输入滤波器用来滤除输入线上的干扰噪声,干扰噪声可能引起输入状态不可预测的变化。在系统块窗口中单击“输入滤波器”标签,可设置4个为1组的输入点的输入滤波器延迟时间。输入状态发生ON/OFF变化时,输入信号必须在设置的延迟时间内保持新的状态,才能被认为有效。延迟时间的设置范围为0.2~12.8ms,默认值为6.4ms。

模拟量输入滤波器的设置

使用CPU222、CPU224和CPU226时,可以对各模拟量输入通道选择软件滤波。滤波后的值是预选采样次数(样本数目)的各次模拟输入的平均值。滤波器的设定值(采样次数与死区)对所有被选择为有滤波功能的模拟量输入均是一样的。

输入量若有大的变化,滤波值可以迅速地反映出来。当前的输入值与平均值之差超过设定的值时,滤波器相对上一次模拟量输入位产生一个阶跃变化。这设定值称为死区,并用模拟量输入的数字值来表示。

双击CPU模块中“DP”所在的行,点击打开对话框“常规”选项卡中的“属性”按钮,在出现的对话框的“参数”选项卡中点击“新建”按钮,生成一条PROFIBUS-DP网络。采用默认的参数,CPU315-2DP为DP主站,站地址为2,网络的传输速率为1.5 Mbit/s,配置文件为“DP”。点击“确定”按钮,返回HW Config。

3. 生成 MASTERDRIVE从站

CBP(Communication Board PROFIBUS)接口板是 SIMOVERT MASTERDRIVES 的 DP通信扩展板,CBP2是较新的版本。它们使用PROFIBUS协议或USS协议进行通信。

打开HW Config右边的硬件目录窗口的文件夹“\PROFIBUS DP\SIMOVERT”,将其中的“MASTERDRIVES/DC MASTER CBPX”或“MASTERDRIVES/DC MASTER CBP2 DPV1”指放到DP网络上(见图6-46),作者使用的是CBP板。在自动打开的“属性-PROFIBUS接口”对话框中,设置从站地址为3。两种CBP板的区别在于CBPx只能选择PPO类型的报文结构,CBP2 DPV1还能选择更多的报文结构,以支持CBP2扩展的DPV1功能。

如果安装了TIA(全集成自动化)软件Drive ES,可以将硬件目录窗口的\SIMOVERT MASTERDRIVES CBP中增加的“Vector Control CUVC”拖放到左边的硬件组态窗口的DP网络上。CBP2的某些扩展功能需要借助于软件Drive ES来实现。

梧州S7-1200PLC西门子代理商原装现货 梧州西门子S7-1200PLC代理,梧州西门子PLC代理,西门子S7-1200 PLC代理,西门子PLC代理

模拟量输入滤波功能不能用于用模拟量字传递数字*信息或报警信息的模块。ASi主站模块、热电偶模块及RTD模块要求CPU禁止模拟量输入滤波。

模拟量输入滤波的默认设置是对所有的模拟量输入滤波(打勾)。取消打勾可关闭某些模拟量输入的滤波

功能。

脉冲捕捉功能的设置

因为在每一扫描周期开始时读取数字量输入,CPU可能发现不了脉冲宽度小于扫描周期的脉冲(见图8-2)。脉冲捕捉功能用来捕捉持续时间很短的高电平脉冲或低电平脉冲,有脉冲捕捉功能的*大数字量输入点数取决于CPU的型号,CPU221为6点,CPU222为8点,CPU224和CPU226为14点。

可设置各数字量输入点是否有脉冲捕捉功能。某一输入点启动了脉冲捕捉功能后,实际输入状态的变化被锁存并保存到下一次输入更新(见图8-2)。因此,可以捕捉和读取持续时间很短的输入脉冲。

经验设计法实际上是试图用输入信号I直接控制输出信号Q(见图5-16a),如果无法直接控制,或者为了实现记忆、联锁、互锁等功能,只好被动地增加一些辅助元件和辅助触点。由于不同的控制系统的输出量Q与输入量I之间的关系各不相同,以及它们对联锁、互锁的要求千变万化,不可能找出一种简单通用的设计方法。

转换的同步实现和信号关系图

顺序控制设计法则是用输入量I控制代表各步的编程元件(例如存储器位M),再用它们控制输出量Q(见图5-16b)。步是根据输出量Q的状态划分的,M与Q之间具有很简单的“与”的逻辑关系,输出电路的设计极为简单。任何复杂系统的代表步的存储器位M的控制电路,其设计方法都是相同的,并且很容易掌握,所以顺序控制设计法具有简单、规范、通用的优点。由于M是依次顺序变为1状态的,实际上已经基本上解决了经验设计法中的记忆、联锁等问题。

4. 绘制顺序功能图的注意事项

下面是针对绘制顺序功能图时常见的错误提出的注意事项

1)两个步**不能直接相连,必须用一个转换将它们隔开。

2)两个转换也不能直接相连,必须用一个步将它们隔开。

生成一个名为“OB40例程”的项目(见随书光盘中的同名例程),CPU模块的型号为CPU315-2DP。选中SIMATIC管理器左边的300站对象,双击右边窗口的“硬件”图标,打开硬件组态工具HW Config(见图4-47)。将硬件目录中名为“DI4xNAMUR, Ex”的4点DI模块插入4号槽,16点DO模块插入5号槽。

自动分配的DI模块的字节地址为0。双击该模块,打开它的属性对话框(见图4-47的右图)。用复选框启用硬件中断,设置10.0产生上升沿中断,10.1产生下降沿中断。

2. 编写OB40中的程序

OB40中的程序(见图4-48)判断是哪个模块的哪个点产生的中断,然后执行相应的操作。临时局部变量OB40_MD_ADDR和OB40_POINT_ADDR分别是产生中断的模块的起始字节地址和模块内的位地址,数据类型分别为WORD和DWORD,这两个变量不能直接用于整数比较指令和双整数比较指令。

首先用MOVE指令将它们保存到MW6和MD8，才能用比较指令判别是哪一个模块和哪一点产生的中断。在10.0的上升沿将Q4.0置位，在10.1的下降沿将Q4.0复位。

3.硬件中断的仿真实验

脉冲捕捉功能在输入滤波器之后(见图8-3),使用脉冲捕捉功能时,必须同时调节输入滤波时间,使窄脉冲不会被输入滤波器过滤掉。

一个扫描周期内如果有多个输入脉冲,只能检测出第一个脉冲。如果希望在一个扫描周期内检测出多个脉冲,可使用/O中断处理指令(见6.6节)。默认的设置是禁止所有的输入点捕捉脉冲。