

# 抚顺西门子电源模块中国代理商

产品名称	抚顺西门子电源模块中国代理商
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 型号:PLC 售后:代理商
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

抚顺西门子电源模块中国代理商

浔之漫智控技术有限公司经营理念是：以质量求生存，以诚信谋发展。

我们公司能提供全套产品，我们有着\*\*的库存，\*优惠的价格

，\*优质的售后服务和\*强大的技术力量

我公司大量现货供应，价格优势，品质保证，德国原装进口

如图2a所示。步1的M1得电条件是受控机械原位开关X1处于压合状态（若受控机械有多个执行机构，则要求每个执行机构的原位开关均处于压合状态），满足原位条件后按起动按钮X0才能得电。M1得电后自锁，并为步2提供步进条件信号（M1的常开触点）。步1的执行动作完成时触发的行程开关信号X2作为步2的转步条件信号。步2的M2的输入满足其步进条件和转步条件后得电自锁，并为步3提供步进条件信号。按此规律即可实现后续每一工作步辅助继电器的得电和自锁。停止步M5的步进条件信号和转步条件信号分别为：后一个工作步M4发出的步进条件信号（M4的常开触点）和该步动作完成时所触发的转步信号X1。由于M5的得电信号令控制系统失电，所以M5的回路不自锁，而且要将其常闭触点串联在步1回路的左端。从步2起后续各个步的回路构成分支回路。一旦M5得电便使整个系统失电。如不用分支回路的结构，也可采用图3所示的回路。即把M5常闭触点分别串联在每步辅助继电器的回路上。应该注意的是：无论工作步还是停止步，如果某步的转步主令信号有多个，则应将多个转步主令信号互相串联。

如图2b所示。其设计方法是：（1）在控制流程图中，找出某输出继电器M在哪一步开始得电和在哪一步开始失电，以此确定其得电信号（步进阶梯中使M开始得电的辅助继电器

常开触点)和失电信号(步进阶梯中使M开始失电的辅助继电器常闭触点);(2)将得电信号、失电信号和受控输出继电器线圈串联。如果某个输出继电器在一个工作循环中多次得电失电,则将每次得失电的串联信号互相并联即可。例如,图1中输出继电器Y1要求在步1和步3得电,在其余步失电。在图2b画其控制回路时,将图1所示的一次得电信号M1和一次失电信号M2串联,第二次得电信号M4和第二次失电信号串联,然后将二者并联起来,再与Y1的线圈串联便构成Y1的控制回路。其余依此类推。

## 二、逐步得电逐步失电型步进顺序控制系统设计法

### 1. 步进阶梯设计

按图1所示的控制流程,采用逐步得电逐步失电型顺序控制系统设计法设计的步进阶梯如图4a所示,其电路结构与图3的不同点之一是每步的失电由下一步辅助继电器的常闭接点控制;之二是步1回路必须串联步2至后工作步4的辅助继电器常闭触点。以防电路工作时,因误操作再次起动而导致控制顺序错乱。其余的电路结构与图3相同。

2. 输出阶梯设计输出阶梯如图4b所示,输出继电器的控制回路根据控制流程直观确定。例如,输出继电器Y1要求在步1、3得电,则将步1、3的辅助继电器M1、M3的常开触点并联,再与Y1的线圈串联即可。其余输出继电器的控制回路构成方法与此相同。

通讯处理器用于把 S7-300 连接到不同的总线系统/通讯网络上,以及进行点到点连接。根据应用情况和模块的不同协议,可以提供不同的总线系统,如 PROFIBUS DP 或工业以太网

通过处理器(CP)进行点到点连接是一种强大而低成本的中线系统替代方案。相对于总线系统,点到点链接的优点在只有较少(RS485)设备需要连接到 SIMATIC S7 上时非常明显。CP 可以方便的把第三方系统连接到 SIMATIC S7 上。由于 CP 具有\*的灵活性,可以实现多种不同的物理传输介质、传输速率,甚至可以自定义传输协议。对于每个 CP,我们用 CD 光盘提供了组态软件包和电子手册,以及用于实现 CPU 和 CP 之间通讯的参数化屏幕形式和标准的功能块。

组态的数据会存储到 CPU

的系统块中，并备份。因此更换模块时新模块可以立即投入使用。S7-300

的接口模块现有三种版本，每个都带有用于不同物理传输介质的接口

## PLC顺序控制系统的几种简易设计方法

### 引言

在生产机械的自动控制领域，PLC顺序控制系统的应用量大面广。然而，工艺不同的生产机械要求设计不同的控制系统梯形图。目前，不少电气设计人员仍然采用经验设计法来设计PLC顺序控制系统，不仅设计效率低，容易出差错，而且设计阶段难以发现错误，需要多次调试、修改才符合设计要。本文提出的4种简易设计方法，能快速地一次设计成功PLC顺序控制系统。

### 顺序控制系统的特点及设计思路

1. 特点顺序控制系统是指按照预定的受控执行机构动作顺序及相应的转步条件，一步一步进行的自动控制系统。其受控设备通常是动作顺序不变或相对固定的生产机械。这种控制系统的转步主令信号大多数是行程开关（包括有触点或无触点行程开关、光电开关、干簧管开关、霍尔元件开关等位置检测开关），有时也采用压力继电器、时间继电器之类的信号转换元件作为某些步的转步主令信号。

为了使顺序控制系统工作可靠，通常采用步进式顺序控制电路结构。所谓步进式顺序控制，是指控制系统的任一程序步（以下简称步）的得电必须以前一步的得电并且本步的转步主令信号已发出为条件。对生产机械而言，受控设备任一步的机械动作是否执行，取决于控制系统前一步是否已有输出信号及其受控机械动作是否已完成。若前一步的动作未完成，则后一步的动作无法执行。这种控制系统的互锁严密，即便转步主令信号元件失灵或出现误操作，亦不会导致动作顺序错乱。

2. 设计思路本文提出的4种简易设计方法都是先设计步进阶梯，在步进阶梯实现由转步主令信号控制辅助继电器得失电；然后根据步进阶梯设计输出阶梯，在输出阶梯实现由辅助继电器控制输出继电器得失电。这4种设计法所设计的梯形图电路结构及相应的指令应适用于大多数PLC机型，具有通用性。