

# 西门子S120电源模块6SL3121-1TE24-5AA3

产品名称	西门子S120电源模块6SL3121-1TE24-5AA3
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

西门子S120电源模块6SL3121-1TE24-5AA3

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

(1) 在STEP7-Micro/WIN32运行时单击通信图标，或从“视图 (View)”菜单中选择“通信 (Communications)”，则会出现一个通信对话框。

(2) 对话框中双击PC/PPI电缆图标，将出现PC/PG接口的对话框。

(3) 单击“属性 (Properties)”按钮，将出现接口属性对话框，检查各参数的属性是否正确，初学者可以使用默认的通信参数，在PC/PPI性能设置的窗口中按“默认 (Default)”按钮，可获得默认的参数。默认站地址为2，波特率为9600b/s。

## 6. 建立在线连接

在前几步顺利完成后，可以建立与S7-200 CPU的在线，步骤如下：

(1) 在STEP7-Micro/WIN32运行时单击通信图标，或从“视图 (View)”菜单中选择“通信 (Communications)”，出现一个通信建立结果对话框，显示是否连接了CPU主机。

(2) 双击对话框中的刷新图标，STEP7-Micro/WIN32编程软件将检查所连接的所有S7-200 CPU站。在对话框中显示已建立起连接的每个站的CPU图标、CPU型号和站地址。

(3) 双击要进行通信的站，在通信建立对话框中，可以显示所选的通信参数。

输出继电器是用来将PLC的输出信号传递给负载，是专设的输出过程映像寄存器。它只能用程序指令驱动。在每次扫描周期的结尾，CPU将输出映像寄存器中的数值复制到物理输出点上，并将采样值写入，以驱动负载。输出继电器一般采用八进制编号，一个端子占用一个点。它有4种寻址方式即可以按位、字节、字或双字来存取输出过程映像寄存器中的数据。位：Q [ 字节地址 ] . [ 位地址 ] 如：Q0.2字节、字或双字：

Q [ 长度 ] [ 起始字节地址 ] 如：QB2 QW6 QD4

## 程序和注释

当输入点I0.0相连的开机开关(0N)动作后，电动机绕组接成星形工作方式起动。如果没有起动机故障信号，电动机绕组将在5秒钟后切换到三角形连接方式。故障信号由与输出点Q0.3相连的信号灯指示。当故障排除后，操作员按与输入点I0.6相连的确认键，即可消除故障信号。起动机反馈信号通过输入点I0.3、I0.4和I0.5引入。

当关机点动开关或电动机电路断路器(分别与输入点I0.1和I0.2连接)动作时，电动机关机。如果开机开关和关机开关同时动作，电动机仍然处于关机状态。

“接通星形起动机”、“起动定时器”和“接通主电源起动机”部分增加了一个条件:只有在\*信号(Q0.3)出版时才动作。除此之外，为相关的起动机

设置下述的存储器标志位:星形起动机 ( Q0.1 )，主电源起动机 ( Q0.0 )，以及起动定时器(T37)。

“起动机反馈”部分是新的。从原理上讲，反馈就是将输出信号和表示起动机实际状态的输入信号相比较。

输出信号的状态分别和下述反馈输入信号比较:主电源起动机的状态(I0.3)，星形起动机的状态(I0.4)，三角形起动机的状态(I0.5)。如果有差异就起动定时器T38，T38的预置时间为2秒。这段延迟时间对应起动机动作的最长时间。

如果T38溢出后，状态仍小同，故障指示输出点Q0.3被置位。这个故障信号可以用与输入点I0.6相连的反馈确认键复位。

该程序的长度为70个字。

## 可逆电动机起动器电路——适用于改变三相交流感应电动机旋转方向

这个示例程序用于控制可双向运转的三相感应电动机。

当与输入点I0.0相连的左转点动开关(Le)闭合时，电动机逆时针方向旋转，当与输入点I0.1相连的右转点动开关(Ri)闭合时，电动机顺时针方向旋转。但这要有一个前提，即与输入点I0.3相连的电动机电路断路器和与输入点I0.2相连的停机开关(OFF)都没有动作。只有按下停机开关，并等待5秒钟之后，才可以改变电动机的旋转方向。这样做是为了让电动机有足够的时间刹车停转，然后再反向起动，如果需要电动机反转的话。如

果与I0.0和I0.1相连的点动开关同时按下，电动机停转，并且小起动。

### 程序和注释

在程序起始部分，程序检查是否必须激活互锁电路。互锁电路防止电动机误起动，或者按错误方向起动。只有当所有点动开关都没有动作(位于起始状态)或者等待时间溢出时，互锁才清除，即M2.0被置成逻辑0。

如果电动机断路器(输入点I0.3)没有动作，停机点动开关(输入点I0.2)也没有动作(这两个触点都是常闭触点);并且状态位M1.1没有被设置成顺时针旋转标志，则使能位M2.1被置为逻辑1。电动机才有可能逆时针旋转。代表逆时针旋转的状态位是M1.0。用类似方法可得到顺时针方向旋转的起动条件。

当点动起动开关(Le和Ri)这一动作，并且互锁位和状态位都没有被

西门子S120电源模块6SL3121-1TE24-5AA3