

# 西门子S7-200授权总经销商 6ES7223-1PL22-0XA8 S7-200 CN 数字量 I/O EM 223

产品名称	西门子S7-200授权总经销商 6ES7223-1PL22-0XA8 S7-200 CN 数字量 I/O EM 223
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	西门子:现货 S7-200:全新 德国:正品
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	15801997124 15801997124

## 产品详情

西门子系统S7-200授权总代理 6ES7223-1PL22-0XA8 S7-200 CN 数字信号 I/O EM 223

### 6ES7223-1PL22-0XA8

\*\*\* 配件 \*\*\* SIMATIC S7-200 CN，数字信号 I/O EM 223，\*\*于 S7-22X CPU，16 DE 24V DC，灌电流/拉电流量，16 DA 电磁阀，2A/安全通道 此 S7-200 CN 商品 只具备 CE 验证

AB 正交和相（2 个导出）：如果是 AB 正交和相（2 个导出）选择项，则2个导出都以特定速度造成单脉冲，但相位差相距 90 度。AB 正交和相（2 个导出）是一种 1X 组态软件，即是从输出一个正振荡至下一个正振荡对产生的单脉冲进行检测。在这样的情况下，方位由\*先振荡到强的导出明确。对于正方向 P0 领跑 P1。对于负性 P1 领跑 P0。AB 正交和相（2 个导出）如下面（假定正负极大于零）：AB 正交和相（2 个导出）（正正负极）：正方向转动（正正负极）：反方向转动 P0 超前的 P1 P1 超前的 P0 单相电（1 个导出）：如果是单相电（1 个导出）选择项，则导出 (P0) 控制脉冲。此模式中，CPU 只允许正健身运动指令。挑选此方式时，运动控制系统指导将限定开展违法负性组态软件。假如健身运动运用只以一个方向开展，则可以储存导出。单相电（1 个导出）如图所示（假定正负极大于零）：S7-200 SMART 753 系统软件指南, V2.7, 08/2022, A5E03822234-AK 开环增益运动控制系统 13.4 应用运动轴 正负极 754 可以使用“正负极” (Polarity) 主要参数转换正方向和负性。假如电机的布线方向错了，则一般会开展此实际操作。这时，能通过将这一基本参数小于零，避免对硬件配置进行布线。负设定如下所示变更导出

实际操作：单相电（2个导出）：假如脉冲处在正方向，则P1为低（失效）。假如脉冲处在负性，则P1为高（合理）。如图所示：两相（2个导出）：P0单脉冲对于负性。P1单脉冲对于正方向。如图所示：AB正交和相（2个导出）：对于负性P0领跑P1。对于正方向P1领跑P0。如图所示：AB正交和相（2个导出）（负级性）：正方向转动（负级性）：反方向转动P1超前的P0单相电（1个导出）：在这里相位差模式中不可以负级性。P0超前的P1“方向控制” (Directional Control) 提示框的默认值为“单相电（2个导出）” (Single phase (2 output)) 和“正正负极” (Positive polarity)。表明无力改变P0和P1

组态软件到哪一个管脚；这被硬编码到特殊管脚。相关管脚投射目录，请参阅“映射 I/O”一部分（这节前边）。S7-200 SMART 系统软件指南, V2.7, 08/2022, A5E03822234-AK 开环增益运动控制系统 13.4 应用运动轴 警示 应用“运动轴”后的安全防范措施 轴操纵里的定位和暂停作用是由电逻辑性达到的，无法提供机电控制能够所提供的保护级别。控制系统和“运动轴”作用在没有安全现状下有可能出现常见故障，从而导致受控设备的出现意外操作。该类出现意外实际操作可能会致使比较严重意外伤害，或死亡和 / 或经济损失。

请尝试使用不同于运动轴和 CPU 的变向作用、机电工程操控作用或多余机电工程保护作用。

组态软件对物理学输入回应 1. 挑选对 LMT、LMT- 和 STP 输入回应。 2.

应用下拉框挑选：降速至终止（默认）或暂时停止。键入\*大的一个设备启动终止速率 键入运用的\*高速度 (MAX\_SPEED) 和运行/终止速率 (SS\_SPEED)。S7-200 SMART 755 系统软件指南, V2.7, 08/2022, A5E03822234-AK 开环增益运动控制系统 13.4 应用运动轴 输入点动主要参数 键入 JOG\_SPEED 和 JOG\_INCREMENT 值：JOG\_SPEED：JOG\_SPEED（电机的启动速率）是 JOG

指令依然合理时可以完成的主要速度。JOG\_INCREMENT：瞬间 JOG 指令移动工具之间的距离。

下面的图显示出了启动指令的操作。运动轴接受到启动指令后，将启动计时器。假如启动指令在 0.5

秒左右期限内完毕，则运动轴会以 JOG\_SPEED 中指定速率将产品挪动由 JOG\_INCREMENT

指定一段距离。假如 0.5 秒之后启动指令依然在运作，则运动轴将加速到 JOG\_SPEED

速率，健身运动还将继续，直到启动指令停止。运动轴接着降速至终止。启动命

令可以从健身运动操作面板中开启，还可通过健身运动命令开启。下面的图显示出了 JOG 实际操作。 6 1

2 3 7 4 MAX\_SPEED JOG\_SPEED SS\_SPEED 5 JOG\_INCREMENT：JOG

指令处在活动状态不得超过 0.5 秒。 JOG 指令处在活动状态超出 0.5 秒。 JOG 指令停止（逐渐从

JOG\_SPEED 降到 SS\_SPEED）。 做到速度能是 SS\_SPEED 至 JOG\_SPEED 间的一切速率，实际在于

JOG\_INCREMENT 长度。键入加快和减速比 在输入框中搜索加快和减速比。表明 运动轴组

假如轴组中所有轴都已组态软件了加快/减速比，则其组态软件只对运动轴起效，但对运动轴组

失效。轴组直线插补健身运动的快速/减速比可以从 GRP0\_2/3D\_MOVELINEAR (页 827) 命令的

输入数据中，或健身运动指导里的轴组“直线整体规划 (页 821)” (segment planning) 中组态软件。 756

S7-200 SMART 系统软件指南, V2.7, 08/2022, A5E03822234-AK 开环增益运动控制系统 13.4 应用运动轴

键入变向时长 S7-200 SMART

变向赔偿对于有些挪动种类可以用，根据降低健身运动包络线的快速和降速一部分里的变向（速度变

化），完成较稳定的转矩控制。参照下面的图：变向赔偿又被称为作“S

曲线图成形”。该赔偿等效用用以加快和降速曲线开始与结束一部分。针对

原始步和\*后步阶段的零速与 SS\_SPEED 中间，便不会运用变向赔偿。可键入时长值 (JERK\_TIME)

特定变向赔偿。这也是瞬时速度从零转变为较大加快率所需要的时间。

变向时间越长，则运作越稳定，与降低 ACCEL\_TIME 和 DECEL\_TIME 的形式对比，总周期时间时

间会稍微扩大。数值 0 ms（初始值）时，表明未运用一切赔偿。表明 JERK\_TIME 系数的\*\*设为

ACCEL\_TIME 的 40%