

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

西门子公司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。61 2374 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%