

# 西门子S7-200授权总经销商 6ES7291-8BA20-0XA0 电池模块

产品名称	西门子S7-200授权总经销商 6ES7291-8BA20-0XA0 电池模块
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 6ES7291-8BA20-0XA0 电池模块

6ES7291-8BA20-0XA0

\*\*\* 配件 \*\*\* SIMATIC S7-200， 电池模块 BC 291，用以长期性缓存文件 数据信息，可插收到 S7-22X CPU 的存储芯片 控制模块槽内  
反馈机制责任根据 商品 33，REACH 法案：  
该产品带有 备选化学物质名册里的下列化学物质，其浓度值超过 0.1 质量百分比：  
1.2-二溴乙烷，丁二烯 乙二醇二甲醚（EGDME）  
（CAS 110-71-4；EC NO 203-794-9

RDY 主要参数标示伺服控制器处在就绪状态，但该情况一般根据控制器数字脉冲信号给予。仅若该主要参数打开时，此方法才能根据控制器载入\*\*位置。 INP 主要参数标示电动机处在静息状态，但该情况一般根据控制器数字脉冲信号给予。仅若该参数打开时，此方法才能根据控制器载入\*\*位置。 Res 主要参数应设置为与交流伺服电机连接的肯定伺服电机的屏幕分辨率。比如，接有肯定伺服电机的 SIMOTICS S-1FL6 交流伺服电机的单匝屏幕分辨率为 20 位或 1048576。 将 Drive 基本参数为与要通过此子方法访问的伺服控制器的 RS485 详细地址相符合。各控制器的有效地址是 0 至 31。 将 Port 基本参数为标示要用来与伺服控制器通讯的 CPU 端口号：0：板载 RS485 端口号（端口号 0）1：RS485/RS232 信号板（如存有，端口号 1）在子方法工作结束时，Done 主要参数会打开。 Error 主要参数 (页 802)包括该子方法得到的结果。 D\_Pos 主要参数包括由伺服控制器返回现阶段\*\*位置。表明 要使用这个程序段，应该根据工程单位组态软件运动轴的检测系统设定。表明 额外程序段

在指导组态软件中运行部位载入作用时，健身运动指导也将建立 ABSPOS\_SBR 和 ABSPOS\_INT 程序段以从推动载入\*\*位置。应用 AXISx\_ABSPOS 程序段从 SINAMICS 伺服驱动器载入\*\*位置

下列各节详细介绍怎样在工程中应用 AXISx\_ABSPOS 程序段从 SINAMICS V90 伺服驱动器载入肯定部位。778 S7-200 SMART 系统软件指南, V2.7, 08/2022, A5E03822234-AK 13.4.4.1 AXISx\_ABSPOS 和 AXISx\_LDPOS 程序段运用实例 倘若 START 主要参数开启，则仅有取得成功实行 AXISx\_ABSPOS 程序段（Done 主要参数 = ON 和 Error 参数 = “无不正确”），\*\*位置才有用。程序段在 START 键入禁止使用状况下实行时，Error 和 D\_Pos

主要参数修复为初始值，这时必须要在系统中添加在程序段实行结束时捕捉合理\*\*位置系数的指令。报表 13-32 实例：应用 AXISx\_ABSPOS 程序段从 SINAMICS V90 伺服驱动器载入\*\*位置。

LAD/FBD 表明 STL 代码段 1：从推动载入伺服电机部位。LD SM0.0 = L60.0 LD M0.0 EU = L63.7 LD IO.0 = L63.6 LD IO.1 = L63.5 LD L60.0 CALL AXIS0\_ABSPOS, L63.7, L63.6, L63.5, 1048576, 1, 0, V600.0, VB601, VD602 开环增益运动控制系统 13.4 应用运动轴 S7-200 SMART 系统软件指南, V2.7, 08/2022, A5E03822234-AK779 代码段 2：实际操作结束后，捕捉错误编码；如果没有不正确，则捕捉伺服电机部位。LD V600.0 LPS AB= VB601, 0 MOVD VD602, VD800 = M0.1 LPP MOV B VB601, VB804 代码段 3：将运动轴的所在位置升级为捕捉的伺服电机位置值。LD SM0.0 = L60.0 LD M0.1 EU = L63.7 LD L60.0 CALL AXIS0\_LDPOS, L63.7, VD800, V610.0, VB611, VD612 13.4.4.2 互联数字信号 I/O 请参阅 SINAMICS V90/SIMOTICS S1FL6 控制指令 word 里的“PLC 联接实例”一部分，以获得在 S7200 SMART CPU 和 V90

伺服驱动器中间联接推荐的数字信号控制指令所使用的接线方法。通讯 AXISx\_ABSPOS 程序段应用 2 个机器设备中间 RS485 链接里的串口通信从推动获取位置数据信息。因此，应用电线连接 S7-200 SMART CPU（或，客户的 CPU 型号规格适用时，联接 S7-200 SMART CM01 信号板）里的 RS485 端口号和 V90 伺服控制器里的 RS485 端口号。开环增益运动控制系统 13.4 应用运动轴 S7-200 SMART 780 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 请参阅 S7200 SMART 系统软件指南和 SINAMICS V90/SIMOTICS S1FL6 控制指令文档有关部分，掌握对 S7200 SMART CPU 和 V90 伺服驱动器上 RS485 端口号的相关内容。13.4.4.3 控制方式调节

“PTI”方式是一种驱动控制显示设置，它容许根据外界脉冲串对相对速度和间距加以控制。V90 伺服驱动器里的默认设置控制方式是完全“PTI”方式，但能根据载入“p29003”主要参数数值并核查该值是否为“0”来检测该显示设置。也可以依靠 S7200 SMART CPU 的脉冲串导出应用复合控制方式（PTI/S 和 PTI/T）。一些高端作用并不属于本文档探讨范畴。请参阅 SINAMICS V90/SIMOTICS S1FL6 控制指令文本文档，获得这个功能的支持信息内容。预设值单脉冲键入安全通道为应用 S7200 SMART CPU 的数字信号导出恰当实际操作，必须要在 V90 伺服驱动器中向预设值单脉冲键入安全通道主要参数挑选“24 V DC 单端脉冲串键入”（主要参数“p29014”= 1）。

预设值脉冲串键入文件格式保证 CPU 的运动轴导出相位差和正负极设定（在 STEP 7 Micro/WIN SMART 健身运动指导的“方位控制”（Directional Control）提示框中加入）与 V90 伺服驱动器的预设值脉冲串键入文件格式设定（主要参数“p29010”）一致。共通的工程单位基本应用 S7200 SMART CPU 里的运动轴控制电机的相对速度和间距时，必须要在运动轴（CPU）

和推动中间界定共通的工程单位。下面的图显示出了内分泌系统的重要组成部分：需在 CPU 和伺服驱动器中间界定共通的工程单位，必须要在调节设备时考虑到下列健身运动环境变量：S7-200 SMART 781 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 电子齿轮 机械设备要素 编码器分辨率在 V90

伺服驱动器中，“a”和“b”数值确定驱动电子器件传动比，它表示是 CPU 发出来的单脉冲串的频率转换特点。因为来源于 S7200 SMART CPU 运动轴的主要脉冲宽度是 100 kHz，而装有肯定伺服电机的 SIMOTICS S-1FL6 交流伺服电机的编码器分辨率为  $2^{20}$  单脉冲/转，因而在很多应用中，依靠驱动电子齿轮特点很有可能完成更高电机功率。比如，要相较于提供驱动 CPU 脉冲串工作频率，在交流伺服电机内完成 10x 的预设值脉冲宽度增加量，则需将电子器件传动比设为“10:1”。在 V90

伺服驱动器中，根据主要参数“p29012[0]”设定电子器件传动比的分子结构（“a”），根据主要参数“p29013”设定齿轮传动比的真分数（“b”）。此外，使用电子齿轮时，请把主要参数“p29011”设为“0”。在 V90 伺服驱动器中，电子器件传动比 (a/b) 的高效基本在“0.02”和“200”中间。其他信息请参阅 SINAMICS V90/SIMOTICS S1FL6 控制指令文档“电子器件传动比”一部分。

“m”和“n”值组成负荷转速和电动机转数间的机器关联，适用应用齿轮机构的现象。若 V90 驱动处在“PTI”模式中，内部机械设备传动比主要参数固定不动为“1:1”，但实际上的“m”和“n”值针对为

运动轴明确正确工程单位转换因子至关重要，如下所示文上述。

“c”值组成负荷健身运动（以特定工程单位表明）和负荷转数的关系。“负荷每迁移20 cm”和“负荷每转旋转360度”就是该转换因子的实例。

“r”值是交流伺服电机中肯定伺服电机的屏幕分辨率。如前所述，配有肯定伺服电机的SIMOTICS S1FL6伺服电机的编码器分辨率为 $2^{20}$ 单脉冲/转或“1048576”。当V90

伺服驱动器加上带肯定伺服电机的

电动机时，推动将自动识别伺服电机种类和获得编码器分辨率。但是，必须要在AXISx\_ABSPOS子流程的“Res”输入数据中及其以下一种工程项目单位转换因素测算中，特定该屏幕分辨率值。

健身运动指导里的检测系统设定应用STEP 7Micro/WIN SMART健身运动指导为CPU

运动轴组态软件检测系统时，务必分派三个变换设定：第一个设定：将CPU

脉冲信号转换成电动机转速 第二个设定：建立地基工程公司名称 第三个设定：将电机功率转换成负荷运