

西门子S7-200授权总经销商 6ES7901-3CB30-0XA0 PC/PPI 电缆

产品名称	西门子S7-200授权总经销商 6ES7901-3CB30-0XA0 PC/PPI 电缆
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S7-200授权总经销商 6ES7901-3CB30-0XA0 PC/PPI 电缆

6ES7901-3CB30-0XA0

*** 备件 *** SIMATIC S7-200 , PC/PPI 电缆 MM
MULTIMASTER (多主站) , 用于连接 S7-200
连接串行 PC 接口 , 支持自由端口 和 GSM
调制解调器

组态/曲线表 字节偏移量 名称功能说明类型 曲线块 0 214(+12 2) 第 15 步 : POS移动步 15 要到达的位置 (4 字节) DInt/Real 218(+12 6) 第 15 步 : SPEED移动步 15 的目标速度 (4 字节) DInt/Real 说明
在组态/曲线表的包络块 0 中可有 1 至 16 步。 表格 13-41组态/曲线表 : 包络块 1 组态/曲线表 字节偏移量
名称功能说明类型 包络块 1 X 1STEPS该移动序列中的步数 (1 字节) 注 : *多可有 16 步。 - (X +
1)MODE选择此包络块的操作模式 (1 字节) - (X + 2)第 0 步 : POS移动步 0 要到达的位置 (4
字节) DInt/Real (X + 4)第 0 步 : SPEED移动步 0 的目标速度 (4 字节) DInt/Real 1包络块 1
与后续块的偏移量可变 , 取决于在*大曲线中组态的步数。 偏移量由以下公式确定 : 包络块 x 的偏移量 =
CB_LEN + IB_LEN + (x * PF_LEN) 表格 13-42模式 0 的曲线详细信息 (**位置) 距离包络起始
位置的字节偏 移量 步号名称域大小值 +0 STEPS字节n = 此包络中组态的步数 +1 MODE字节0 = **位置
+20POSdint/fp步 0 中的目标位置 开环运动控制 13.4 使用运动轴 S7-200 SMART 810系统手册, V2.7, 08/2022,
A5E03822234-AK 距离包络起始 位置的字节偏 移量 步号名称域大小值 +6 SPEEDdint/fp步 0 的目标速度
(4 * n) + 2nPOSdint/fp步 n 中的目标位置 (\$ * N) + 6 SPEEDdint/fp步 n 的目标速度 表格
13-43模式 1 的曲线详细信息 (相对位置) 距离包络起始 位置的字节偏 移量 步号名称域大小值 +0
STEPS字节n = 此包络中组态的步数 +1 MODE字节0 = 相对位置 +20POSdint/fp步 0 中的行进距离 +6
SPEEDdint/fp步 0 的目标速度 (4 * n) + 2nPOSdint/fp步 n 中的行进距离 (\$ * N) + 6

SPEEDdint/步 n 的目标速度 表格 13-44 模式 2 (单速连续正向旋转) 和模式 3 (单速连续反向旋转) 包络的详细信息 距离包络起始位置的字节偏移量 步号名称域大小值 +0 STEPS 字节 1 +1 MODE 字节 2 = 单速连续正向旋转或者 3 = 单速连续反向旋转 +20 POSdint/步 不适用 (必须设为 0) +6 SPEEDdint/步 目标速度 开环运动控制 13.4 使用运动轴 S7-200 SMART 系统手册, V2.7, 08/2022, A5E03822234-AK811 表格 13-45 模式 6 (通过触发来停止的单速连续正向旋转) 和模式 7 (通过触发来停止的单速连续反向旋转) 包络的详细信息 距离包络起始位置的字节偏移量 步号名称域大小值 +0 STEPS 字节 1 +1 MODE 字节 6 = 通过触发来停止的单速连续正向旋转或者 7 = 通过触发来停止的单速连续反向旋转 +20 POSdint/步 激活 RPS 信号后的行进距离 (必须为正值) +6 SPEEDdint/步 目标速度 表格 13-46 模式 8 (双速连续正向旋转) 和模式 9 (双速连续反向旋转) 包络的详细信息 距离包络起始位置的字节偏移量 步号名称域大小值 +0 STEPS 字节 2 +1 MODE 字节 8 = 双速连续正向旋转或者 9 = 双速连续反向旋转 +20 POSdint/步 不适用 (必须设为 0) +6 SPEEDdint/步 RPS 信号未激活时的目标速度 +101 POSdint/步 不适用 (必须设为 0) +14 SPEEDdint/步 RPS 信号激活时的目标速度 开环运动控制 13.4 使用运动轴 S7-200 SMART 812 系统手册, V2.7, 08/2022, A5E03822234-AK 表格 13-47 模式 10 (通过触发来停止的双速连续正向旋转) 和模式 11 (通过触发来停止的双速连续反向旋转) 包络的详细信息 距离包络起始位置的字节偏移量 步号名称域大小值 +0 STEPS 字节 2 +1 MODE 字节 10 = 通过触发来停止的双速连续正向旋转或者 11 = 通过触发来停止的双速连续反向旋转 +20 POSdint/步 激活 TRIG 信号后的行进距离 (必须为正值) +6 SPEEDdint/步 RPS 信号未激活时的目标速度 +101 POSdint/步 不适用 (必须设为 0) +14 SPEEDdint/步 RPS 信号激活时的目标速度 13.4.7.2 运动轴的特殊存储器 (SM) 位置 CPU 为每条运动轴分配 50 个字节的特殊存储器 (SM)。(请参见下表。)当运动轴检测到错误状态或数据状态变化时,运动轴会更新这些 SM 位置。第一个运动轴根据需要更新 SMB600 至 SMB649,报告错误状态,第二个运动轴更新 SMB650 至 SMB699,其余依此类推。 表格 13-48 特殊存储器字节 SMB600 至 SMB749 运动轴的 SM 字节: 运动轴 0 运动轴 1 运动轴 2 SMB600 至 SMB649 SMB650 至 SMB699 SMB700 至 SMB749 下表显示了分配给运动轴的 SM 数据区域结构。定义以轴 0 为例进行说明。表格 13-49 运动轴 0 的特殊存储区定义 SM 地址说明 SMB600 至 SMB615 轴名称 (16 个 ASCII 字符)。SMB600 是第一个字符:“轴 0” SMB616 至 SMB619 保留 SMW620 轴 0: 错误代码 (请参见“运动轴错误代码”(页 800)列表。) 开环运动控制 13.4 使用运动轴 S7-200 SMART 系统手册, V2.7, 08/2022, A5E03822234-AK813 SM 地址说明 SMB622 轴 0: 输入/输出状态: 反映输入和输出的状态 DIS (禁止输出): -0 = 无电流 -1 = 有电流 TRIG (停止输入): -0 = 无电流 -1 = 有电流 STP (停止输入): -0 = 无电流 -1 = 有电流 LMT- (反向限位输入): -0 = 无电流 -1 = 有电流 LMT+ (正向限位输入): -0 = 无电流 -1 = 有电流 RPS (参考点开关输入): -0 = 无电流 -1 = 有电流 ZP (零脉冲输入): -0 = 无电流 -1 = 有电流 开环运动控制 13.4 使用运动轴 S7-200 SMART 814 系统手册, V2.7, 08/2022, A5E03822234-AK SM 地址说明 SMB623 轴 0 瞬时状态: 反映组态状态和转向状态 0/2& OR (目标速度超出范围): -0 = 未超出范围 -1 = 超出范围 R (旋转方向): -0 = 正向旋转 -1 = 负向旋转 CFG (模块组态): -0 = 未组态 -1 = 已组态 SMB624 轴 0: CUR_PF 是一个指示当前正在执行的包络的字节。SMB625 轴 0: CUR_STP 是一个指示当前正在包络中执行的步的字节。SMB626 轴 0: CUR_POS 是指示运动轴当前位置的双字值。SMB627 轴 0: CUR_SPD 是指示运动轴当前速度的双字值。SMB628 轴 0: 指令的结果。大于 127 的错误条件由运动控制向导创建的指令子例程生成。D (Done 位): -0 = 正在运行 -1 = 操作完成 (初始化期间由运动轴置位) ERROR: (请参见“运动指令错误代码”(页 802)列表。) SMB629 至 SMB645 保留 SMB646 轴 0: 组态/曲线表的 V 存储位置的指针。指向 V 存储器以外区域的指针值无效。运动轴监视该位置,直至该位置收到一个非零的指针值。 开环运动控制 13.4 使用运动轴 S7-200 SMART 系统手册, V2.7, 08/2022, A5E03822234-AK815 开环运动控制 13.4 使用运动轴 13.4.8 816 了解运动轴的 RP 搜索模式 下图提供每个 RP 搜索模式的不同选项图: RP 搜索: 模式 1 显示 RP 搜索模式 1 的两个选项。此模式将 RP 定位在靠近工作区一侧的 RPS 输入开始激活的位置。RP 搜索: 模式 2 显示 RP 搜索模式 2 的两个选项。此模式将 RP 定位在 RPS 输入的激活区域的中心。RP 搜索: 模式 3 显示 RP 搜索模式 3 的两个选项。此模式将 RP 定位在 RPS 输入的激活区域外的指定数量的零脉冲 (ZP) 处。RP 搜索: 模式 4 显示 RP 搜索模式 4 的两个选项。此模式将 RP 定位在 RPS 输入的激活区域内的指定数量的零脉冲 (ZP) 处。对于每种模式,存在四种 RP 搜索方向和 RP 接近方向组合。

（只显示了两种组合。）这些组合决定了 RP 搜索操作的模式。

对于每种组合，也存在四种不同的起点：已定位每个图的工作区，以便从参考点移动到工作区需要以 RP 接近方向相同的方向移动。通

过在此方向选择工作区的位置，搜索参考点后移除了所有机械齿轮系统的反冲，以便第一次移动到工作区。说明 必须使能 RPS 输入才能使用 RP 搜索功能。若要使用 RP 搜索模式 3 或模式 4，则还必须使能 ZP 输入，除非在进入 RPS 有效区后将要接收的 ZP 脉冲的数量组态为“0”。RP 搜索模式 1 默认组态：RP 搜索方向：负方向，RP 接近方向：正方向