

西门子S7-200授权总经销商 6ES7901-3DB30-0XA0 USB/PPI 电缆

产品名称	西门子S7-200授权总经销商 6ES7901-3DB30-0XA0 USB/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

西门子系统S7-200授权总代理 6ES7901-3DB30-0XA0 USB/PPI 电缆线

6ES7901-3DB30-0XA0

SIMATIC S7-200, USB/PPI 电缆线 MM
MULTIMASTER (多主站), 用以联接 S7-200 联接
USB PC 插口, 不兼容随意端口号

默认设置组态软件: RP 搜索方向: 参考点, RP 贴近方位: 参考点 1 2 / \$ > @ > : 参考点健身运动 : 负方位健身运动 RP 搜索模式 2 默认设置组态软件: RP 搜索方向: 负方位, RP 贴近方位: 参考点 2 1 @ > / \$ > 默认设置组态软件: RP 搜索方向: 参考点, RP 贴近方位: 参考点 1 2 @ > / \$ > : 参考点健身运动 : 负方位健身运动 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-AK817 RP 搜索模式 3 默认设置组态软件: RP 搜索方向: 负方位, RP 贴近方位: 参考点 2 1 @ > @ > / \$ " G \ 6 R " 默认设置组态软件: RP 搜索方向: 参考点, RP 贴近方位: 参考点 2 1 @ > 6 @ > / \$ " G \ 6 R " : 参考点健身运动 : 负方位健身运动 RP 搜索模式 4 默认设置组态软件: RP 搜索方向: 负方位, RP 贴近方位: 参考点 1 2 > @ > / \$ " 6 开环增益运动控制系统 13.4 应用运动轴 S7-200 SMART 818 系统软件指南, V2.7, 08/2022, A5E03822234-AK 默认设置组态软件: RP 搜索方向: 参考点, RP 贴近方位: 参考点 1 2 > / \$ 0 " 6 @ > : 参考点健身运动 : 负方位健身运动 13.4.8.1 挑选工作区域部位以减轻反冲力 下面的图表明与清除反冲力的贴近角度的定位点 (RP)、RPS 激活区域行程开关 (LMT 和 LMT-) 关联工作区域。 示图第二部分摆放工作区域, 便于不清除反冲力。 下面的图表明 RP 搜索模式 3。 对于每一个别的 RP 搜索模式的每一个检索编码序列, 相似的工作区域布局是可能性的 (虽然不推荐)。 挑选工作区域部位以减轻反冲力 反冲力已清除: RP 搜索方向: 负方位, RP 贴近方位: 负方位 2 1 @ > 6 @ > / \$ 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-AK819 开环增益运动控制系统 13.5 应用运动轴组 反冲力未清除：RP 搜索方向：负方位，RP 贴近方位：负方位 12：参考点健身运动 负方位健身运动 13.5 13.5.1 820 应用运动轴组为运动轴组程序编写 STEP 7-Micro/WIN SMART

给予用以组态软件和程序编写运动轴队的实用专用工具。仅需遵照下列流程即可：1. 组态软件运动轴组：STEP 7 Micro/WIN SMART 提供一个用以组态软件轴组与运动途径的运动指导。有关组态软件运动轴队的信息内容，请参阅组态软件运动轴组 (页 821)。2. 建立由 CPU 实施的程序流程：健身运动指导会一键生成健身运动命令，可以从系统中启用这种命令，并实现轴组作用。相关健身运动命令的信息，请参阅健身运动指导为运动轴组建立的方法 (页 826)。在程序中启用下列命令：- 要开启运动轴组，插进 AXISx_CTRL 命令。应用 SM0.0 (自始至终接入) 可以确保每一次扫描仪的时候都会实行这一条命令。- 要指令电动机实行直线插补健身运动抵达特殊部位，应用 GRP0_2D_MOVELINEAR 或 GRP0_3D_MOVELINEAR 命令。- 要让电动机按指定健身运动途径健身运动，应用 GRP0_MOVEPATH 命令。3. 汇编程序并把系统软件块、db 块和程序块下载到 CPU。表明

保证检测系统的组态软件合乎步进电机/伺服电机控制器全面的单脉冲/转或间距/转有关标准。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 13.5 应用运动轴组 13.5.2 组态软件运动轴组 S7-200 SMART CPU 和 STEP 7-Micro/WIN SMART

为消费者提供的运动指导适合于组态软件运动轴组。相关运动轴组组态软件方式的信息，请参阅“组态软件运动轴 (页 746)”。

目前只可以为新项目开启一个轴组。开启轴组后，可重新命名轴组，也可以保存默认设置名字“轴组 0”。下列显示出了在组态软件轴组开展 2D 和 3D 直线插补运动的时候将启用的相对应双轴。

直线插补健身运动 2D 健身运动 3D 健身运动 开启轴 X 轴：轴 0 Y 轴：轴 1 X 轴：轴 0 Y 轴：轴 1 Z 轴：轴 2 S7-200 SMART 821 系统软件指南, V2.7, 08/2022, A5E03822234-AK 开环增益运动控制系统 13.5

应用运动轴组 表明 双轴的检测和相位差

轴组里全部轴检测系统与测量单位的组态软件需一致，方向控制的相位差不要选择为“单相电 (1 导出)” (Single Phase (1 output))，不然轴组没法开启。*短路径算法 822 STEP 7-Micro/WIN SMART 适用客户为运动控制系统轴组整体规划好几个途径直线。途径是形式参数空间斜抛运动叙述，轴队的数控刀片定位点 (TCP) 将沿该途径健身运动。途径由 2D/3D

轴组健身运动场景中的一系列持续位置方向信息内容构成。表明在轴队的*短路径算法作用中，CPU 只支持**位置直线插补健身运动