

西门子S7-200授权总经销商 6ES7288-1SR20-0AA1 S7-200 SMART CPU SR20

产品名称	西门子S7-200授权总经销商 6ES7288-1SR20-0AA1 S7-200 SMART CPU SR20
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 6ES7288-1SR20-0AA1 S7-200 SMART CPU SR20

6ES7288-1SR20-0AA1

SIMATIC S7-200 SMART, CPU SR20, 上, AC/DC/电磁阀, L波段 I/O: 12 个 24V DC 数字输入; 8 DO 电磁阀 2A; 开关电源: AC 47-63Hz 时, 85 - 264V AC, 77 至 138 V DC 程序存储器/存贮器 20 KB

根据下列流程整体规划途径: 1.

依据期待轴组运转的直线插补健身运动加上途径。可以为每一个途径创建一个名字并添加注释。较多可以添加 128 个途径。健身运动指导适用下列实际操作: - 拷贝选定途径 -

以在途径表中移位或下沉来变更选定途径顺序 2.

为每一个途径组态软件好几个直线。在直线表格中, 需组态软件总体目标速率、X 轴停止部位、Y 轴停止部位、Z 轴停止部位 (假如为 3D 直线插补健身运动启动了轴

2)、百公里加速、减速比和变向时长。S7-200 SMART 823 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

下表列出了直线输入一些要求。假如键入不符合要求, 能为键入再加上鲜红色下横线。直线组态软件总体目标速率 键入要求 键入 > 0 假如在指导中组态软件的检测系统是相当单脉冲, 键入应是整数; 假如组态软件的检测系统是工程单位, 则键入应是浮点型 X/Y/Z 轴停止部位

假如在指导中组态软件的检测系统是相当单脉冲, 键入应是整数

数; 假如组态软件的检测系统是工程单位, 则键入应是浮点型 百公里加速 键入应是整数金额 20 ms

键入 32000 ms 减速比 键入应是整数金额 20 ms 键入 32000 ms 变向时长

健身运动指导适用根据下列实际操作组态软件直线：0 ms 键入 32000 ms – 应用键盘快捷键 Ctrl C 拷贝所选的直线值，并用键盘快捷键 Ctrl V 黏贴到选定行中 – 根据移位或下沉变更选定直线顺序 – 从 Excel 电子器件表格复制包括全部必不可少系数的直线组态软件表，并且在健身运动指导中应用便捷 键 Ctrl V 把它黏贴到直线组态软件表格中。 824 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 表明 直线总数限制值 途径中*少应建立 1 个直线，否则就会弹出来一条消息，提醒客户删掉没有直线的路线。全部途径中的直线数量不能超过 128。表明从 Excel 黏贴到直线表格中 直线表中每一个表格中较多适用键入 10 字符。如果客户试着黏贴的项超出 10 字符，则仅会把前 10 字符内容黏贴到单元格中。假如黏贴到直线里的项失效，将以鲜红色下横线标明，提示开展进一步检查。 3.

在直线组态软件页面上，组态软件每一个直线的运动对接方式及开启逐渐。健身运动对接方法 健身运动对接方法界定应用相较于上一个块先后顺序。每一个直线可以选择“缓存方式”(Buffered) 或“切断方式”(Aborting) 做为健身运动对接方法。 –

缓存方式：以前的直线健身运动结束后，下一个应用会立即操纵轴组。 –

切断方式：下一个应用操纵已经运动直线降速直到终止，并控制新直线加快直到所有实行进行。整体规划途径的第一个直线可以选择“切断方式”(Aborting) 或“缓存方式”(Buffered) 做为健身运动对接方法；除第一个直线以外的其他直线，只支持缓存方式。如果把途径的第一个直线组态软件为“切断方式”(Aborting)，开启 GRP0_MOVEPATH FB 时 CPU 将切断实行直线插补健身运动，开始实施所整体规划的路线健身运动。如果把当前路径里的第一个直线组态软件为“缓存方式”(Buffered)，则仅当上一个途径的*后一个直线已经实行或执行结束时，才可以开启当前路径的落实。开启逐渐 第一个直线以外的其他直线适用开启作用。GRP0_MOVEPATH (页 830) 子方法开启后，第一个直线会立即运行。下列条件下，除第一个直线以外的其他直线运行： –

假如现阶段直线并没有组态软件为开启逐渐，则仅在此前的直线进行运行中，现阶段直线才运作。 –

假如现阶段直线组态软件为开启逐渐，则仅在此前的直线进行运作且现阶段直线发生开启升高沿时，现阶段直线才运行。

下列状态图举例子了轴组运动时开启逐渐设定输出情况。本范例中，该途径共组态软件了 3 个直线。第四个直线未组态软件为开启逐渐，而第三个直线组态软件为开启逐渐。 S7-200 SMART 825 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 分派存储芯片 形成组态软件 13.5.3 13.5.3.1 826

特定将组态软件放置 db 块中后的起始点。指导也可以提议一个表明尺寸恰当且没有所使用的 V 存放器块详细地址。 1. 组态软件运动轴组后，仅需点击“形成”(Generate)。

健身运动指导会实行下列每日任务： – 将轴通组态、方向和直线表插进 CPU 流程的系统软件块和 db 块中 – 为运动参数创建一个全局性字母符号 –

将健身运动命令子方法导入到新项目程序块，以后即可在运用中使用这个命令 2.

要改动一切组态软件或途径信息内容，可以重新开启健身运动指导。表明 因为健身运动指导会让程序块、db 块及系统块开展变更，所以必须将这三种块都下载到 CPU 中。不然，运动轴组将不能得到正常使用所需要的所有应用部件。健身运动指导为运动轴组建立的方法 一共有 3 个运动轴组子方法。运动控制系统子方法 表明 GRP0_2/3D_MOVELINEAR (页 827) GRP0_MOVEPATH (页 830) 指令轴组里的 2D/3D 直线插补健身运动从目标点健身运动到总体目标**位置 或位置关系 指令轴组依照多直线组态软件中常特定的路线做运动。GRP0_RESET (页 831) 指令轴组从 ErrorStop 状态转换为提前准备开展直线插补运动情况。运动控制系统子方法应用规则 应用运动轴组子方法后的一些规则如下所示：可以同时激活好几个运动轴组子方法。CPU *多能缓存 32 个直线插补健身运动子方法。将 AXISx_CTRL 子方法插进系统中，以开启和复位轴组里的运动轴。应用 GRP0_2/3D_MOVELINEAR 或 GRP0_MOVEPATH 指令 CPU 实行轴组健身运动。 S7-200 SMART 系统软件指南, V2.7, 08/2022, A5E03822234-A