

# 上海西门子代理S7-200 SMART SM DI08 DI 8x24 VDC PLC扩展模块

产品名称	上海西门子代理S7-200 SMART SM DI08 DI 8x24 VDC PLC扩展模块
公司名称	上海励辉自动化科技有限公司
价格	.00/件
规格参数	德国:西门子 DE08:6ES7288-2DE08-0AA0 中国:四川成都
公司地址	上海市松江区广富林路4855弄117号4楼
联系电话	18016432111 18016432111

## 产品详情

上海西门子代理S7-200 SMART SM DI08 DI 8x24 VDC PLC扩展模块

6ES72881SR200AA0

S7200 SMART , CPU SR20 , 标准型 CPU 模块 , 继电器输出 , 220 V AC 供电 , 12 输入/8 输出

6ES72881ST200AA0

S7200 SMART , CPU ST20 , 标准型 CPU 模块 , 晶体管输出 , 24 V DC 供电 , 12 输入/8 输出

6ES72881SR300AA0

S7200 SMART , CPU SR30 , 标准型 CPU 模块 , 继电器输出 , 220 V AC 供电 , 18 输入/12 输出

6ES72881ST300AA0

S7200 SMART , CPU ST30 , 标准型 CPU 模块 , 晶体管输出 , 24 V DC 供电 , 18 输入/12 输出

6ES72881SR400AA0

S7200 SMART , CPU SR40 , 标准型 CPU 模块 , 继电器输出 , 220 V AC 供电 , 24 输入/16 输出

6ES72881ST400AA0

S7200 SMART , CPU ST40 , 标准型 CPU 模块 , 晶体管输出 , 24 V DC 供电 , 24 输入/16 输出

6ES72881SR600AA0

S7200 SMART , CPU SR60 , 标准型 CPU 模块 , 继电器输出 , 220 V AC 供电 , 36 输入/24 输出

6ES72881ST600AA0

S7200 SMART , CPU ST60 , 标准型 CPU 模块 , 晶体管输出 , 24 V DC 供电 , 36 输入/24 输出

6ES72881CR200AA1

S7200 SMART , CPU CR20s , 经济型 CPU 模块 , 继电器输出 , 220 V AC 供电 , 12 输入/8 输出

6ES72881CR300AA1

S7200 SMART , CPU CR30s , 经济型 CPU 模块 , 继电器输出 , 220 V AC 供电 , 18 输入/12 输出

6ES72881CR400AA1

S7200 SMART , CPU CR40s , 经济型 CPU 模块 , 继电器输出 , 220 V AC 供电 , 24 输入/16 输出

6ES72881CR600AA1

S7200 SMART , CPU CR60s , 经济型 CPU 模块 , 继电器输出 , 220 V AC 供电 , 36 输入/24 输出

6ES72881CR400AA0

S7200 SMART , CPU CR40 , 经济型 CPU 模块 , 继电器输出 , 220 V AC 供电 , 24 输入/16 输出

6ES72881CR600AA0

S7200 SMART , CPU CR60 , 经济型 CPU 模块 , 继电器输出 , 220 V AC 供电 , 36 输入/24 输出

6ES72882DE080AA0

S7200 SMART , EM DE08 , 数字量输入模块 , 8 x 24 V DC 输入

6ES72882DE160AA0

S7200 SMART , EM DE16 , 数字量输入模块 , 16 x 24 V DC 输入

6ES72882DR080AA0

S7200 SMART , EM DR08 , 数字量输出模块 , 8 x 继电器输出

6ES72882DT080AA0

S7200 SMART , EM DT08 , 数字量输出模块 , 8 x 24 V DC 输出

6ES72882QR160AA0

S7200 SMART , EM QR16 , 数字量输出模块 , 16 x 继电器输出

6ES72882QT160AA0

S7200 SMART , EM QT16 , 数字量输出模块 , 16 x 24 V DC 输出

6ES72882DR160AA0

S7200 SMART , EM DR16 , 数字量输入/输出模块 , 8 x 24 V DC 输入/8 x 继电器输出

6ES72882DT160AA0

S7200 SMART , EM DT16 , 数字量输入/输出模块 , 8 x 24 V DC 输入/8 x 24 V DC 输出

6ES72882DR320AA0

S7200 SMART , EM DR32 , 数字量输入/输出模块 , 16 x 24 V DC 输入/16 x 继电器输出

6ES72882DT320AA0

S7200 SMART , EM DT32 , 数字量输入/输出模块 , 16 x 24 V DC 输入/16 x 24 V DC 输出

6ES72883AE040AA0

S7200 SMART , EM AE04 , 模拟量输入模块 , 4 输入

6ES72883AE080AA0

S7200 SMART , EM AE08 , 模拟量输入模块 , 8 输入

6ES72883AQ020AA0

S7200 SMART , EM AQ02 , 模拟量输出模块 , 2 输出

6ES72883AQ040AA0

S7200 SMART , EM AQ04 , 模拟量输出模块 , 4 输出

6ES72883AM030AA0

S7200 SMART , EM AM03 , 模拟量输入/输出模块 , 2 输入/ 1 输出

6ES72883AM060AA0

S7200 SMART , EM AM06 , 模拟量输入/输出模块 , 4 输入/ 2 输出

6ES72883AR020AA0

S7200 SMART , EM AR02 , 热电阻输入模块 , 2 通道

6ES72883AR040AA0

S7200 SMART , EM AR04 , 热电阻输入模块 , 4 通道

6ES72883AT040AA0

S7200 SMART , EM AT04 , 热电偶输入模块 , 4 通道

6ES72887DP010AA0

S7200 SMART , EM DP01 , ProfibusDP从站扩展模块

6ES72886EC010AA0

S7200 SMART I/O扩展电缆 , 长度1米

6ES72885CM010AA0

S7200 SMART , SB CM01 , 通信信号板 , RS485/RS232

6ES72885DT040AA0

S7200 SMART , SB DT04 , 数字量扩展信号板 , 2 x 24 V DC 输入/2 x 24 V DC 输出

6ES72885AE010AA0

S7200 SMART , SB AE01 , 模拟量扩展信号板 , 1 路模拟量输入

6ES72885AQ010AA0

S7200 SMART , SB AQ01 , 模拟量扩展信号板 , 1 路模拟量输出

6ES72885BA010AA0

S7200 SMART , SB BA01 , 电池信号板 , 支持普通纽扣电池

6AV66480CC113AX0

SMART LINE V3 , SMART 700 IE V3 , 7 英寸宽屏 , 64 K  
色真彩显示 , 集成RS422/485串口、工业以太网接口、USB 2.0 host接口

6AV66480CE113AX0

SMART LINE V3 , SMART 1000 IE V3 , 10.1 英寸宽屏 , 64 K  
色真彩显示 , 集成RS422/485串口、工业以太网接口、USB 2.0 host接口

6ES72889EP010AA0

S7200 SMART教育包 , 仅用于SCE业务推广 , 包含6ES72881ST400AA0 \* 5, 6ES72883AM030AA0 \* 5

6ES72889EP020AA0

SMART PLC & HMI 教育包 , 仅用于SCE业务推广 , 包含6ES72881ST400AA0 \* 5, 6ES72883AM030AA0 \* 5,

电子齿轮在 V90 伺服驱动中，“a”和“b”的值决定驱动的电子齿轮传动比，它表示的是 CPU 发出的脉冲串的频率转换特性。由于来自 S7200 SMART CPU 运动轴的最大脉冲频率是 100 kHz，而装有 HEDLEY 编码器的 SIMOTICS S-1FL6 伺服电机的编码器分辨率为  $2^{20}$  脉冲/转，因此在许多应用中，借助驱动的电子齿轮特性可能实现更高的电机转速。例如，要相对于供给驱动的 CPU 脉冲串频率，在伺服电机内实现 10x 的设定值脉冲频率增量，则必须将电子齿轮传动比设置为“10:1”。在 V90 伺服驱动中，通过参数“p29012[0]”设置电子齿轮传动比的分子（“a”），通过参数“p29013”设置传动比的分子（“b”）。另外，在使用电子齿轮时，请将参数“p29011”设为“0”。在 V90 伺服驱动中，电子齿轮传动比(a/b)的有效范围在“0.02”和“200”之间。更多信息请参见 SINAMICS V90/SIMOTICS S1FL6 操作指令文档的“电子齿轮传动比”部分。

**机械因素**

“m”和“n”值构成负载转数和电机转数间的机械关系，适用于使用齿轮机构的情况。若 V90 驱动处于“PTI”模式下，其内部机械齿轮传动比参数固定为“1:1”，但实际的“m”和“n”值对于为运动轴确定正确的工程单位转换因子非常重要，如下文所述。

“c”值构成负载运动（以指定工程单位表示）和负载转数的关系。“负载每转移动 20 cm”和“负载每转转动 360 度”便是该转换因子的示例。

**编码器分辨率**

“r”值是伺服电机中 HEDLEY 编码器的分辨率。如上所述，装有 HEDLEY 编码器的 SIMOTICS S1FL6 伺服电机的编码器分辨率为  $2^{20}$  脉冲/转或“1048576”。当 V90 伺服驱动配上带 HEDLEY 编码器的电机时，驱动将自动检测编码器类型和获取编码器分辨率。不过，必须在 AXISx\_ABSPOS 子程序的“Res”输入参数中以及下述一种工程单位换算因数计算中，指定该分辨率值。

运动向导中的测量系统设置 使用 STEP 7 Micro/WIN SMART 运动向导为 CPU 运动轴组态测量系统时