

# 西门子工业自动化巴中一级代理商

产品名称	西门子工业自动化巴中一级代理商
公司名称	浔之漫智控技术（上海）有限公司-西门子PLC
价格	.00/件
规格参数	品牌:西门子 西门子:PIC 西门子:中国代理商
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	18717946324 18717946324

## 产品详情

西门子工业自动化巴中一级代理商

我公司是西门子签约代理商备有大量西门子产品浔之漫智控技术(上海)有限公司：西门子授权代理商

现货库存；大量全新库存，款到48小时发货，无须漫长货期

西门子PLC（S7-200、S7-200 SMART、S7-300、S7-400、S7-1200、S7-1500、ET200S、ET200M、ET200SP）、触摸屏、变频器、工控机、电线电缆、仪器仪表等，产品选型、询价、采购，敬请联系，浔之漫智控技术(上海)有限公司

在这个例子中连接了三台SIMATIC S7-214CPU。工作站0被称为主工作站(Master)与工作站1和2相连，而工作站1和2被称为从工作站(Slave)。主工作站轮流发送四个字节的输出数据到每个从工作站。随之每个从工作站响应产生四个字节的输入数据。自由通信口模式(Free port Mode)被用来进行数据传输。

配备2个存储缓冲区，一个用作远程输入，另一个用作远程输出。发送的输出数据可从发送缓冲区获取，该数据是从输出缓冲区移到发送缓冲区的两个字长度的值。发送后，主工作站接收从工作站的响应，并且将数据存储在接受缓冲区。

### 硬件要求

如要实现该程序的功能，你需要：

2台以上SIMATIC S7-212或S7-214

1根9芯电缆连接线

如果使用2台以上PLC(多于1台从工作台),则另需一台网络连接器。

主工作站程序结构

Main 主程序

SBR0 选择PPI通信或Freeport(自由通信)通信

INT0 接收定时器中断程序

INT1 发送定时器中断程序

INT10 在发送完输出数据后的发送中断程序

INT11 接收信息个字符的中断程序

INT12 接收输入数据的中断程序

INT13 接收FCS字符的中断程序

INT14 静比线接收器中断程序

主工作站程序和注解

主工作台用于远程I/O的程序长度为191个字

本示例描述了模拟量模块EM235 3A1/1AQ与CPU-212或CPU-214一起使用的一种探讨。本例中模拟量输入值是给定采样次数的采样平均值,然后试验决定怎样设置输出。EM235配置成±10V。

程序结构

程序和注解西门子工业自动化巴中一级代理商

本程序描述了模拟量模块EM235 (3A1/1A0)的功能,从AIWO中取输入值,为了增加稳定性而求多次采样值的平均值,再依据计算出的平均值在AOWO中输出模拟电压。

模拟量模块经过测试可提供模块错误信息。如果个扩展模块小是模拟量模块,01.0接通。

另外模拟量模块检查到的错误是电源出错，则将CPU上01.1接通。模拟量模块上有EXTF字样。

本程序中所用除法是简单的移位除法(用采样次数的2的方次)。因为移位只花费较短的扫描时间，该数能从2变化到32768。

输入字是12位长。如果采样次数大于16 (2的4次方)，那么和的长度将大于一个字(16位)。于是需要用双字(32位)存贮采样和。为把输入值加到采样和中，你应当把它转成双字。

当输入数为负值时，高有效字增添1;若为正值，高有效字增添0来校正输入值。

本程序长度为118个字

本例用S7-200 CPU 214 DC/DC/DC进行定位控制，并具有位置监视和位置校正

## 概述

本例相对位置由增量传感器进行位置监视。为了求出传感器信号，将该信号作为CPU 214中的大处理7kHz信号的高速计数器的输入，这样，就可检测出位置误差。例如，当起一停频率超出时，通过步数丢失可以检测到位置错误。一旦检测出位置误差，就以较低频率进行位置校正

## 程序和注解

### 一、初始化

在程序的个扫描周期((SM0.1=1)设置重要的参数。此外，高速计数器HSC2由外部复位并初始化为A/B计数器。HSC2对检测定位的增量轴编码器信号计数。传感器的A路和B路信号分别作为CPU输入端I1.2和I1.3的输入。旋转方向的选择、按钮锁定、操作模式的选择及定位的过程(请参考此例概述)。由增量传感器进行定位监视，在输出脉冲结束之后，等待T1时间，以便使连接电机和传感器的轴连接器的扭转振动消失。

### 二、实际值和设定值的比较

T1到时后，子程序4对实际值和设定值进行比较。如果轴的位置在设定位置的 $\pm 2$ 步范围内，定位就是正确的。如果实际位置在此目标范围之外，当超过起停频率时，那就会造成电机失步这种情况的发生，此时，一个相应的警告信号就会由Q1.1输出。

### 三、位置的校正

若定位错误被检测出来，则起动第二等待定时器T2。此后，根据设定值和实际值之间的差值计算出校正的步数。当校正时，电动机频率低于起停频率，以防新的步数丢失。

#### 四、校正取消

如果在两次校正尝试之后还不能达到设定位置，为安全起见，控制将被锁定(M0.2=1)。只有按下确认按钮I1.4之后，控制才被打开，然后，进行另一个参考点的检测。

#### 五、信号清单:

西门子工业自动化巴中一级代理商