

东莞西门子PLC模块电源供应商

产品名称	东莞西门子PLC模块电源供应商
公司名称	上海跃韦科技集团有限公司
价格	.00/件
规格参数	西门子:西门子PLC模块.电机代理 全系列:西门子变频器通讯电缆代理 德国:西门子触摸屏DP接头代理
公司地址	上海市金山区吕巷镇溪北路59号5幢（三新经济小区）（注册地址）
联系电话	15821196730 15821196730

产品详情

跃韦智控技术（上海）有限公司是中国西门子的合作伙伴，公司主要从事工业自动化产品的集成,销售和维修，是全国**的自动化设备公司之一。公司坐落于中国城市上海市，我们真诚的希望在器件的销售和工程项目承接、系统开发上能和贵司开展多方面合作。以下是我司主要代理西门子产品，欢迎您来电来函咨询，我们将为您提供优惠的价格及快捷细致的服务！

标准型6ES7288-1SR20-0AA1S7-200 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6ES7288-1ST20-0AA1S7-200 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6ES7288-1SR30-0AA1S7-200 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6ES7288-1ST30-0AA1S7-200 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6ES7288-1SR40-0AA1S7-200 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6ES7288-1ST40-0AA1S7-200 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6ES7288-1SR60-0AA1S7-200 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6ES7288-1ST60-0AA1S7-200 SMART，CPU ST60，标准型 CPU模块，晶体管输出，24 V DC 供电，36 输入/24 输出经济型6ES7288-1CR40-0AA1S7-200 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6ES7288-1CR60-0AA1S7-200 SMART，CPU CR60，经济型 CPU模块，继电器输出，220 V AC 供电，36 输入/24 输出数字量模块6ES7288-2DE08-0AA0S7-200 SMART，EM DI08，数字量输入模块，8x 24 V DC输入6ES7288-2DR08-0AA0S7-200 SMART，EM DR08，数字量输出模块，8x继电器输出6ES7288-2DT08-0AA0S7-200 SMART，EM DT08，数字量输出模块，8x 24 V DC输出6ES7288-2DR16-0AA0S7-200 SMART，EMDR16，数字量输入/输出模块，8 x 24 V DC输入/8 x继电器输出6ES7288-2DT16-0AA0S7-200 SMART，EMDT16，数字量输入/输出模块，8 x 24 V DC输入/8 x 24 V DC输出6ES7288-2DE16-0AA0S7-200 SMART，EMDI16，数字量输入/输出模块，16 x 24V DC6ES7288-2QR16-0AA0S7-200 SMART，EM

DR16数字输出EMDR16, 16个数字输出端, 继电器2A6ES7288-2DR32-0AA0S7-200
SMART, EMDR32, 数字量输入/输出模块, 16 x 24 V DC输入/16 x继电器输出6ES7288-2DT32-0AA0S7-200
SMART, EMDT32, 数字量输入/输出模块, 16 x 24 V DC输入/16 x 24 V DC
输出模拟量模块6ES7288-3AE04-0AA0S7-200
SMART, EMAI04, 模拟量输入模块, 4输入6ES7288-3AE08-0AA0S7-200
SMART, EMAE08模拟量输入模块, 8输入6ES7288-3AQ02-0AA0S7-200
SMART, EMAQ02, 模拟量输出模块, 2输出6ES7288-3AQ04-0AA0S7-200
SMART, EMAQ04模拟量输出模块, 4输出6ES7288-3AM03-0AA0S7-200 SMART, EM
AM036ES7288-3AM06-0AA0S7-200
SMART, EMAM06, 模拟量输入/输出模块, 4输入/2输出6ES7288-3AR02-0AA0S7-200
SMART, EMAR02, 热电阻输入模块, 2通道6ES7288-3AR04-0AA0S7-200 SMART, EM
AR046ES7288-3AT04-0AA0S7-200
SMART, EMAT04, 热电偶输入模块, 4通道通信6ES7288-5CM01-0AA0S7-200
SMART, SBCM01, 通信信号板, RS485/RS232数字量6ES7288-5DT04-0AA0S7-200
SMART, SBDT04, 数字量扩展信号板, 2 x 24 V DC输入/2 x 24 V
DC输出模拟量6ES7288-**Q01-0AA0S7-200 SMART, SBAQ01, 模拟量扩展信号板, 1 x
12位模拟量输出电池6ES7288-5BA01-0AA0S7-200
SMART, SBBA01, 电池信号板, 支持普通纽扣电池7寸6AV6648-0CC11-3AX0SMART LINE, Smart 700
IE, 7寸, 64K色真彩显示, 集成以太网接口10寸6AV6648-0CE11-3AX0SMART LINE, Smart
1000IE, 10.2寸, 64 K色真彩显示, 集成以太网接口配套电源6ES7288-0CD10-0AA0S7-200 SMART AC
100-240 VOUTPUT: DC 24 V/3 A配套电源6ES7288-0ED10-0AA0S7-200 SMARTAC 100-240 VOUTPUT: DC
24 V/5 A配套电源6EP1332-1LA10SITOP PS207 24 V/4 A 100-240 VAC (110-300 V DC) OUTPUT: 24 V DC/4 A

西门子6ES7288-3AM03-0AA0

-具有*大的计数、定时范围

--IEC定时器比S5定时器性能*佳, 计时*准确。

--IEC定时器/计数器不占用CPU系统资源, 只占用工作存储区, 所以, 只要你的存储够大, 可以使用无数IEC定时器、计数器。

有这么多的优势那肯定是**要用的, 只是如何用好才是关键, 毕竟实践才是检验好用的标准。

在实际使用中也是发现一些问题:

每次调用一次IEC定时器或计数器都会默认生产一个数据块, 使用多了就会发现在系统块中会有一大堆的定时器或计数器的DB块

虽然这样也没啥, 但是看着不舒服(有强迫症)。

这就要用到多重背景了，*要了解什么是多重背景，官方的定义：当函数块 (FB)调用一个**函数块时，*为被调用的块创建单独的背景数据块。被调用的函数块也可将实例数据保存在调用函数块的背景数据块中。这种块调用又称之为多重实例。

使用多重实例具有以下优势：

适用于复杂块的**结构

背景数据块的数量较少

*编程本地子程序

看到说明有木有豁然开朗，说做就做

直接建一个TimeDB块，然后把需要用的定时器都往这里放，同时命名好。这样是不是方便快捷。

或者是这样：

直接建一个定时器的数组，需要多少个就设置多少个。这样就是有个问题：不能给每个定时器命名了。（速度*快，我都这么干，下面会讲到原因）

写完程序开始调试，小编发现这么修改定时器的时间之后定时器不运行了，或者还在继续运行之前设置的时间（1000ms写成1000s），这可不好玩。吓得小编赶紧把程序停止，重新下载在运行，随后赶紧查说明去。

对照一下官方的例子：

看了半天也没发现什么，就是并没有给Q和ET赋值，难道这是原因？

果然，在吧Q给输出到一个变量后居然神奇的可以了，可以了，可以了，重要的事情说三遍。好吧果然是自己粗心大意了，在对照官方的说明：

西门子6ES7288-2DR16-0AA0

三、基本定位_点动 (JOG)

S120 中基本定位功能的点动有两种方式：? 速度方式(travel endless)：点动按钮按下，轴以设定的速度运行直至按钮释放。? 位置方式(travel incremental)：点动按钮按下并保持，轴以设定的速度运行至目标位置后自动停止。

? 使用控制面板的点动功能**于速度方式，位置方式需使用参数表设定。

? 执行点动功能，应先使能变频器ON/OFF1 (P0840)

四、基本定位_回零 (Homing / Reference) 回零/寻参 (Homing /

Reference) 回参考点模式 (回零模式) 只有使用增量编码器 (旋转编码器

Reserver、正/余弦编码器Sin/Cos 或脉冲编码器) 时需要，因每次上电时增量编码器与轴的机械位置之间没有任何确定的关系。因此轴都**被移至预先定义好的零点位置。即执行Homing 功能。当使用**编码器 (Absolute) 时每次上电不需重新回零。S120 中回零有三种方式：? 直接设定参考点 (Reference):

对任意编码器均可? 主动回零 (Reference point approach): 主要指增量编码器? 动态回零 (Flying

Reference)：对任意编码器均可

4.1设置参考点 (Set_Reference)通过用户程序可设置任意位置为坐标原点。通常情况下只有当系统即无接近开关又无编码器的零脉冲时，或者当需要轴被设置为一个不同的位置时才使用该方式

操作步骤 (已设定开关量输入点 DI2 为ON/OFF1命令源 P840) 1. 进入 “ Homing ” 2. 连接一数字量输入点 (DI 1)至参数 P2596作为设置参考点信号位，该位上升沿有效3. 设定参考点位置坐标值 P2599 (如 0) 4. 闭合DI 2运行使能5. 闭合DI 1 激活 “ 设置参考点 ” 命令，于是该轴当前位置 r 2521 立即被置为P2599 中设定的值。如r2521=0

4.2主动回零 (Active Homing) 主动回零方式只适用于增量编码器，**值编码器只需在初始化阶段进行一次编码器校准，以后不必做回零

主动回零有三种方式：仅用编码器零标志位(Encoder Zero Mark) 回零仅用外部零标志(External Zero Mark) 回零使用接近开关 + 编码器零标志位(Homing output cam + Zero Mark) 回零

4.2.1**值编码器的主动回零如果我们使用**值编码器并且作主动回零时会看到如下页面：

西门子数字量模块DR32

4.2.2增量编码器的主动回零依下图所示进行配置

相关参数设定

1. 进入 “ Homing “ (回零) 页面2. 定义开关量输入点DI 1为开始寻参命令 (参数P2595=722.0) 3.

回零方式选择主动回零P2597=04. 定义开关量输入点DI 2为接近开关 P2612= 722.1 (粗脉冲) 5.

*轴运行极限点，如果回零过程中极限点到达 (P2613/P2614=0) 则轴反转。若两点全为零则轴停止。 6.

*回零方式：接近开关 + 编码器零脉冲7. *回零开始方向P2604 (0:正向；1：反向)