

西门子授权代理 6AV6648-0CC11-3AX0 SIMATIC HMI SMART 700 IE V3

产品名称	西门子授权代理 6AV6648-0CC11-3AX0 SIMATIC HMI SMART 700 IE V3
公司名称	浔之漫智控技术（上海）有限公司
价格	88.00/件
规格参数	西门子:西门子代理商 西门子CPU:西门子plc 德国:全新原装
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	195****8569 195****8569

产品详情

6AV6648-0CC11-3AX0

相似图像

SIMATIC HMI SMART 700 IE V3，精智面板，触摸式操作，7”宽屏 TFT 显示屏，65536 色，RS-422/485 接口，以太网(RJ45)接口，主机 USB A 型，RTC 支持，带 CE 证书，可项目组态的最低版本 WinCC flexible SMART；包含开源软件，加热 免费提供 参见随附 CD

产品	
商品编号(市售编号)	6AV6648-0CC11-3AX0
产品说明	SIMATIC HMI SMART 700 IE V3，精智面板，触摸式操作，7”宽屏 TFT 显示屏，65536 色，RS-422/485 接口，以太网(RJ45)接口，主机 USB A 型，RTC 支持，带 CE 证书，可项目组态的最低版本 WinCC flexible SMART；包含开源软件，加热 免费提供 参见随附 CD
产品家族	订货数据总览
产品生命周期 (PLM)	PM300:有效产品
价格数据	
价格组 / 总部价格组	TL / 236
列表价 (不含税)	显示价格
您的单价 (不含税)	显示价格

金属系数	无
交付信息	
出口管制规定	AL : N / ECCN : EAR99
工厂生产时间	10 天
净重 (Kg)	0.963 Kg
包装尺寸	20.20 x 27.70 x 7.80
包装尺寸单位的测量	CM
数量单位	1 件
包装数量	1
其他产品信息	
EAN	4034106029968
UPC	未提供
商品代码	85371099
LKZ_FDB/ CatalogID	ST80XX
产品组	3408
组代码	R141
原产地	中国
Compliance with the substance restrictions according to RoHS directive	RoHS 合规开始日期: 2015.10.23
产品类别	B: 受限的或中期重复使用性
电气和电子设备使用后的回收义务类别	-
REACH Art. 33 责任信息	Lead CAS 号 7439-92-1 > 0, 1 % (w / w)Lead monoxide (le... CAS-No. 1317-36-8 > 0, 1 % (w / w)Silicic acid, lead s... CA No. 11120-22-2 > 0, 1 % (w / w)
SCIP number	未提供
分类	版本分类eClass1227-33-02-01eClass627-24-23-02eClass7.1 24-23-02eClass827-24-23-02eClass927-33-02-01eClass9.12 -02-01ETIM7EC001412ETIM8EC001412ETIM9EC001412 A46607UNSPSC1543-21-15-06

西门子PLC中的软冗余和硬冗余

西门子PLC中的软冗余和硬冗余是什么？软冗余和硬冗余有很多的共同点，也有一些不同的地方，我们需要了解他们直接的区别，有利于我们在实际工作中应用，下面一起来看。

一、概念

软冗余通俗的讲就是软件冗余，软件冗余 (SWR)

是一个软件包，可以应用于对主备系统切换时间要求不高的控制系统中，需要安装

硬冗余是指物理上的硬件冗余，通过同步模块使两套互为冗余的系统进行实时数据交换、通讯。

二、两者的区别

1、软冗余是通过软件冗余包实现的冗余，软冗余是两个独立运行的CPU通过标准的通信接口，如MPI口或者PROFIBUS-DP模块或者以太网模块进行数据的同步，I/O设备的连接是通过两个冗余 PROFIBUS DP

网络与带有冗余IM 153-2接口模块的ET-200M 站实现。通俗的说就是软冗余实际上就是CPU之间的冗余和DP网络的冗余，主、备系统通过软冗余专用程序进行数据交换，备份以及故障切换。

硬冗余是通过同步光缆和同步模块实现的冗余功能，不需要软件包支持。

2、软冗余主、备系统的CPU型号可以不同，例如一个为300，一个为400；硬冗余主、备系统的CPU型号必须相同。

3、软冗余的数据同步是周期性同步；硬冗余数据同步是时间同步。

3、软冗余中主cpu工作时，备用cpu是暖待机，也就是说当主 CPU 正在处理程序组件时，备用CPU 则跳过这些程序，这样可以防止在两个程序组件中出现不一致，也就是待机站上的程序一直准备接管程序进行处理。因此软冗余系统中，主、备系统切换时间长，一般为秒级。

硬冗余的主CPU和备用CPU都处于RUN模式，两个CPU同步地处理用户程序，主站故障后，备用cpu可以立即进行切换，两个 CPU 的处理密切协调，时间为毫秒级。

4、当dp从站的接口或profibus链路故障，软冗余的主备cpu会进行切换，而硬冗余系统中，从站故障不会出现主、备cpu切换的情况。

5、软冗余不支持IO冗余，IO冗余只能在硬冗余中实现。

SIMOTION PLCopen 功能块

概述块库包含按照 PLCopen 认证的功能块

PLCopen 是由lingxian PLC 制造商组成的协会，其成立的目的是定义 PLC 编程领域的guojibiaozhun并促进其发展。

集成到运动控制技术功能包中的 PLCopen 函数块设计用于循环程序/任务；使用这些函数块，可在PLC 环境中进行运动控制编程。可从 SCOUT 命令库中选择功能块，因此，可在所有 SIMOTION 编程语言中轻松使用这些功能块。它们更适合在 LAD/FBD 中使用。

下列经过认证的单轴和多轴 PLCopen 块以及扩展功能可用：

单轴函数块

_MC_Power (启动轴)

_MC_Stop (停止轴)

_MC_Reset (复位轴)

_MC_Home (轴参考点方法)

_MC_MoveAbsolute (轴的juedui定位)

_MC_MoveRelative (轴的相对定位)

_MC_MoveVelocity (以指定速度横向进给轴)

_MC_MoveAdditive (通过定义的路径将轴相对横向进给到剩余路径)

_MC_MoveSuperimposed (除了现有运动之外, 相对叠加新运动)

_MC_PositionProfile (通过预先定义和指定的位置/时间配置文件横向进给轴)

_MC_VelocityProfile (通过预先定义和指定的速度/时间配置文件横向进给轴)

_MC_ReadActualPosition (读取轴的实际位置)

_MC_ReadStatus (读取轴的状态)

_MC_ReadAxisError (读取轴的错误)

_MC_ReadParameter (读取轴参数, LREAL 数据类型)

_MC_ReadBoolParameter (读取轴参数, BOOL 数据类型)

_MC_WriteParameter (写入轴参数, LREAL 数据类型)

_MC_WriteBoolParameter (写入轴参数, BOOL 数据类型)

多轴函数块

_MC_CamIn (启用凸轮同步) 包含固有的 _MC_CamTableSelect (选择凸轮)

_MC_CamOut (使轴与去同步长度脱离)

_MC_GearIn (同步)

_MC_GearOut (去同步)

_MC_Phasing (应用相移)

除了标准 PLCopen 功能之外, 还包括下列附加标准轴功能:

_MC_Jog (连续或增量点动)