

6ES7288-2DR32-0AA0现货供应

产品名称	6ES7288-2DR32-0AA0现货供应
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	品牌:西门子 型号:PLC模块 产地:德国
公司地址	上海市松江区石湖荡镇塔汇路
联系电话	187****2116

产品详情

?? 100 kHz ??????????jingque??.

运动控制基本功能

标准型晶体管输出CPU 模块，ST40/ST60 提供3 轴100 kHz 高速脉冲输出，支持PWM（脉宽调制）和PTO 脉冲输出

在PWM 方式中，输出脉冲的周期是固定的，脉冲的宽度或占空比由程序来调节，可以调节电机速度、阀门开度等

在PTO 方式（运动控制）中，输出脉冲可以组态为多种工作模式，包括自动寻找原点，可实现对步进电机或伺服电机的控制，达到调速和定位的目的

CPU 本体上的Q0.0，Q0.1 和Q0.3 可组态为PWM 输出或高速脉冲输出，均可通过向导设置完成上述功能

PWM 和运动控制向导设置为了简化您应用程序中位控功能的使用，STEP 7- Micro/WINSMART 提供的位控向导可以帮助您在几分钟内全部完成PWM、PTO 的组态。该向导可以生成位控指令，您可以用这些指令在您的应用程序中对速度和位置进行动态控制。PWM 向导设置根据用户选择的PWM 脉冲个数，生成相应的PWMx_RUN 子程序框架用于编辑。运动控制向导多提供3 轴脉冲输出的设置，脉冲输出速度从20 Hz 到100 kHz 可调。

运动控制功能特点

提供可组态的测量系统，输入数据时既可以使用工程单位（如英寸或厘米），也可以使用脉冲数

提供可组态的反冲补偿

支持、相对和手动位控模式

支持连续操作

提供多达32组运动包络，每组包络多可设置16种速度

提供4种不同的参考点寻找模式，每种模式都可对起始的寻找方向和终的接近方向进行选择

运动控制的监控为了帮助用户开发运动控制方案，STEP 7- Micro/WIN SMART 提供运动控制面板。其中的操作、组态和包络组态的设置使用户在开发过程的启动和测试阶段就能轻松监控运动控制功能的操作。

使用运动控制面板可以验证运动控制功能接线是否正确，可以调整组态数据并测试每个移动包络

显示位控操作的当前速度、当前位置和当前方向，以及输入和输出LED（脉冲LED除外）的状态

查看修改在CPU 模块中存储的位控操作的组态设置

6ES7288-2DR32-0AA0现货供应

6ES7288-2DR32-0AA0现货供应

CSM1277是一款应用于SIMATIC S7-1200的结构紧凑和模块化设计的工业以太网交换机，能够被用来增加SIMATIC以太网接口，以便实现与操作员面板、编程设备、其他控制器或者办公环境的同步通信。它具有4个自检测和交叉自适应功能的RJ45连接器，通信速率为10/100Mbit/s，可以与S7-1200共同安装在导轨上，不需要组态。

（3）CM1242-5 DP从站模块和CM1243-5 DP主站模块

通过使用PROFIBUS

DP主站通信模块CM1243-5，S7-1200可以和其他CPU、编程设备、人机界面、PROFIBUS DP从站设备（例如ET200和SINAMICS）进行通信。消耗外部24VDC电源电流100mA。

通过使用PROFIBUS DP从站通信模块CM1242-5，S7-1200可以作为一个智能DP从站设备与任何PROFIBUS DP主站设备通信。需要消耗总线电流150mA。

（4）CP1242-7 GPRS模块

通过使用GPRS通信处理器CP1242-7，S7-1200可以与下列设备远程通信：中央控制站、其他的远程站、移动设备（SMS短消息）、编程设备（远程服务）、使用开放用户通信（UDP）的其他通信设备。消耗外部24VDC电源电流100mA。

1.2.4 电源计算

S7-1200 CPU通过背板总线提供5VDC电源，同时提供一个24VDC电源作为传感器电源。当有扩展模块时，所有扩展模块消耗的5VDC电源电流之和不能超过该CPU提供的电流额定值。如果不够用，不能外接5VDC电源；CPU的24VDC电源可以为本机输入点和扩展模块提供电源，如果消耗的电流之和超过了该电源的额定值，可以通过外接一个24VDC电源供电。

例如，某系统使用CPU1214C AC/DC/Rly的PLC，扩展了1个SM1231 AI4 × 13位、3个SM1223

DI8 × 24VDC/DQ8 × 继电器和1个SM1221

DI8 × 24VDC。CPU提供的背板总线5VDC电流为1600mA，24VDC传感器电源提供的电流为400mA。

消耗的5VDC电流为 $1 \times 80 + 3 \times 145 + 1 \times 105 = 620$ (mA)，CPU提供了足够的5VDC电源电流。

CPU的数字量输入为14点，则消耗的24VDC电源电流为 $14 \times 4 + 1 \times 45 + 3 \times 8 \times 4 + 3 \times 8 \times 11 + 8 \times 4 = 493$ (mA)，大于传感器电源所提供的电流 (400mA)，故需要外接一个24VDC电源。1.3 S7-1200 PLC的存储器及数据类型

1.3.1 S7-1200 PLC的存储器

CPU提供了全局存储器、数据块 (Data Block, DB)、临时存储器 (L) 用于在执行用户程序期间存储数据。

全局存储器：包括输入 (I)、输出 (Q) 和位存储器 (M)，所有代码块可以无限制地访问该存储器。

数据块：可在用户程序中加入DB，以存储代码块的数据。从相关代码块开始执行一直到结束，存储的数据始终存在。“全局”DB存储所有代码块均可使用的数据，而“背景”DB存储特定函数块FB (Function Block) 的数据并且由FB的参数进行构造。

临时存储器：只要调用代码块，CPU的操作系统就会分配要在执行块期间使用的临时或本地存储器 (L)。代码块执行完成后，CPU将重新分配本地存储器，以用于执行其他代码块。

浔之漫智控技术 (上海) 有限公司

本公司是西门子授权代理商 自动化产品，全新，西门子PLC,西门子屏，西门子数控，西门子软启动，西门子以太网西门子电机，西门子变频器，西门子直流调速器，西门子电线电缆我公司**供应，德国进口

(1) 过程映像输入 (I)

在扫描周期开始时，CPU读取数字量物理输入信号的状态，并将它们存入过程映像输入区。每个存储单元都有唯一的地址，用户程序利用这些地址访问存储单元中的信息，对输入存储区 (例如I0.3) 的引用会访问过程映像。可以按位、字节、字或双字访问输入过程映像，允许对过程映像输入进行只读访问。地址由存储区标识符、要访问的数据的大小和数据的起始地址组成，位的格式为：I[字节地址].[位地址]，例如I0.2。字节、字和双字的格式为：I[大小][起始字节地址]，例如IB0、IW0和ID0，其中I表示存储区标识符，访问的数据的大小为B (字节，Byte)、W (字，Word) 或D (双字，DWord)，数据起始地址为0。

程序编辑器自动地在地址前面插入“%”，表示该地址为地址，例如%I0.0。过程映像I的状态有常开触点和常闭触点，常开触点与外部输入状态一致，常闭触点与外部输入状态相反。常开触点和常闭触点在编程时可以无限次使用。

(2) 外设 (物理) 输入

用户对外部输入点进行访问时，除通过映像区访问外，还可以通过外设地址输入区直接进行访问。与过程映像区功能相反，不经过过程映像区的扫描，程序访问外设地址区时直接将输入模块当前的信息读入并作为逻辑运算的条件，例如在程序中直接读取模拟量输入的信息等。通过在地址后面添加“:P”可以立即读取CPU、SB、SM或分布式模块的数字量和模拟量输入。使用I_:P访问与使用I访问的区别是，前者直接从被访问点而非输入过程映像获得数据。这种I_:P访问称为“立即读”访问，因为数据是直接从源而非上次更新输入过程映像获取的。例如访问外设输入1个位I0.1可以表示位I0.1:P (IB0的第1位)，访问1

个字节表示方法为IB4:P（B为字节Byte的首字母，4为外设字节地址），访问1个字表示方法为IW5:P（W为字Word的首字母，5为外设起始字节地址），访问1个双字表示方法为ID2:P（D为双字Double Word的首字母，2为外设起始字节地址）。