

西门子S7-200 SMART模块规格

产品名称	西门子S7-200 SMART模块规格
公司名称	浔之漫智控技术（上海）有限公司总部
价格	1200.00/台
规格参数	
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	15021292620 15021292620

产品详情

西门子S7-200 SMART模块规格 西门子PLC模块代理商 西门子电机代理商

西门子CPU1215C处理器模块6ES7215-1HG40-0XB0 西门子交换机代理商 西门子CPU1217C处理器模块6ES7217-1AG40-0XB0

西门子CPU1215C模块6ES7215-1HG40-0XB0 西门子CPU1217C模块6ES7217-1AG40-0XB0

西门子数字量模块6ES7221-1BF32-0XB0 西门子低压模块代理商 西门子数字量模块6ES7221-1BH32-0XB0

西门子授权总代理商，浔之漫智控技术（上海）有限公司，西门子CN模块授权代理商，西门子电缆授权一级代理商，欢迎致电浔之漫智控技术上海有限公司采购。西门子SIEMENS低压一级供应商，西门子低压断路器代理商，西门子S7-1500系列代理商。工艺自动化,HMI,PLC S7通讯 PLC以太网通讯

Siemens	CPU模块	6ES7416-3FS06-0AB0
Siemens	WINCC软件	6AV6381-2BC07-5AV0
Siemens	WINCC软件	6AV6381-2BD07-5AV0
Siemens	WINCC软件	6AV6381-2BH07-5AV0
Siemens	WINCC软件	6AV6381-2BF07-5AV0
Siemens	WINCC软件	6AV6381-2BM07-5AV0
Siemens	WINCC软件	6AV6381-2BP07-5AV0
Siemens	WINCC软件	6AV6381-2BS07-5AV0
Siemens	WINCC软件	6AV6381-2BQ07-5AV0
SIEMENS	模块	6ES7155-6AU01-0CN0

较复杂的控制系统的梯形图一般采用图5-1所示的典型结构。I2.0是自动/手动切换开关，当它为1时将跳过自动程序，执行手动程序为0时将跳过手动程序，执行自动程序，公用程序用于自动程序和手动程序相互切换的处理。开始执行自动程序时，要求系统处于与自动程序的顺序功能图中初始步对应的初始状态。如果开机时系统没有处于初始状态，则应进入手动工作方式，用手动操作使系统进入初始状态后，再切

换到自动工作方式，也可以设置使系统自动进入初始状态的工作方式(见5.4节):

系统进入初始状态之前，还应将与顺序功能图的初始步对应的编程元件置1，为转换的实现作好准备，并将其余各步对应的编程元件置为0状态，这是因为在没有并行序列或并行序列未处于活动状态时，同时只能有一个活动步。

图5-1自动/手动程序

为了便于将顺序功能图转换为梯形图，zuihao用代表各步的编程元件的地址(如M0.0)作为步的代号，并用编程元件的地址来标注转换条件和各步的动作或命令。

在5.1-5.3节中，假设刚开始执行用户程序时，系统已处于要求的初始状态，并用初始化脉冲SM0.1将初始步置1，代表其余各步的各编程元件均为0状态，为转换的实现作好了准备。

使用起保停电路设计顺序控制梯形图的方法

根据顺序功能图设计梯形图时，可以用存储器位M代表步。某一步为活动步时，对应的存储器位为1，某一转换实现时，该转换的后续步变为活动步，前级步变为不活动步。很多转换条件都是短信号，即它存在的时间比它激活的后续步为活动步的时间短，因此应使用有记忆功能的电路或指令(如起保停电路和置位、复位指令)来控制代表步的存储器位。

单序列的编程方法

起保停电路仅仅使用与触点和线圈有关的指令，任何一种可编程序控制器的指令系统都有这一类指令，因此这是一种通用的编程方法，可以用于任意型号的可编程序控制器。图5-2中的波形图给出了控制锅炉的鼓风机和引风机的要求，按了起动按钮I0.0后，应先开引风机，延时5s后再开鼓风机。按了停止按钮I0.1后再停引风机。

根据Q0.0和Q0.1ON/OFF状态的变化，显然工作期间可以分为3步，分别用M0.1、M0.2、M0.3来代表这3步，另外还应设置用M0.0代表的等待起动的初始步。起动按钮I0.0和停止按钮I0.1的常开触点、定时器延时接通的常开触点是各步之间的转换条件。顺序功能图如图5-2所示，图中有两个T37，它们的意义完全不同。与M0.1步相连的动作框中的T37表示T37的IN输入端在M0.1步应为1状态，在梯形图中，T37的IN输入端与M0.1的线圈左侧相连。转换旁边的T37表示T37延时接通的常开触点，它被用来作M0.1和M0.2之间的转换条件。

图5-2鼓风机和引风机的顺序功能图和梯形图

设计起保停电路的关键是找出它的起动条件和停止条件。根据转换实现的基本规则，转换实现的条件是它的前级步为活动步并且满足相应的转换条件。步M0.1变为活动步的条件是步M0.0为活动步，且二者之间的转换条件I0.0=1。在起保停电路中，则应将代表前级步的M0.0的常开触点和代表转换条件的I0.0的常开触点串联后，作为控制M0.1的起动电路。

开M0.1和T37的常开触点均闭合时，步M0.2变为活动步，这时步M0.1应变为不活动步，因此可以将M0.2=1作为使存储器位M0.1变为OFF的条件，即将M0.2的常闭触点与M0.1的线圈串联。上述的逻辑关系可以用

逻辑代数式表示为:平始自说关

在这个例子中,可以用T37的常闭触点代替M0.2的常闭触点。但是当转换条件由多个信号经“与、或、非”逻辑运算组合而成时,需将它的逻辑表达式求反,再将对应的触点串并联电路作为起保停电路的停止电路,这样做不如使用后级步对应的常闭触点简单方便。

根据上述的编程方法和顺序功能图,很容易画出梯形图。以初始步M0.0为例,由顺序功能图可知,M0.3是它的前级步,二者之间的转换条件为T38的常开触点。所以应将M0.3和T38的常开触点串联,作为M0.0的起动电路。可编程序控制器开始运行时应将M0.0置为1,否则系统无法工作,故将仅在第一个扫描周期接通的SM0.1的常开触点与起动电路并联,起动电路还并联了M0.0的自保持触点。后续步M0.1的常闭触点与M0.0的线圈串联,M0.1为1时M0.0的线圈“断电”,初始步变为不活动步。

下面介绍设计梯形图的输出电路部分的方法。由于步是根据输出变量的状态变化来划分的,它们之间的关系极为简单,可以分为两种情况来处理:

某一输出最仅在某一步中为ON,例如图5-2中的Q0.1就属于这种情况,可以将它的线圈与对应步的存储器位M0.2的线圈并联。

有的人也许会认为,既然如此,不如用这些输出来代表该步,例如用Q0.1代节M0.2。当然这样做可以节省些编程元件,但是存储器位M是完全够用的,多用一些不会增加硬件费用,在设计和输入程序时也多花不了多少时间。全部用存储器位来代表步具有概念清楚、缩程规范、梯形图易于阅读和查错的优点。

某输出在儿少中都为ON,应将代表各有关步的存储器位的常开触点并联后,驱动该输出的线圈图5-2中Q0.0在M0.1~M0.3这3步中均应工作,所以用M0.1-M0.3的常开触点组成的并联电路来驱动Q0.0的线圈。

西门子CPU1215C处理器模块6ES7215-1HG40-0XB0

西门子CPU1217C处理器模块6ES7217-1AG40-0XB0

西门子CPU1215C模块6ES7215-1HG40-0XB0

西门子CPU1217C模块6ES7217-1AG40-0XB0

西门子数字量模块6ES7221-1BF32-0XB0

西门子数字量模块6ES7221-1BH32-0XB0

西门子CPU模块代理商 西门子变频器代理商 西门子低压模块代理商 西门子触摸屏代理商 西门子DP电缆代理商 西门子软件代理商 西门子储存卡代理商 西门子扩展模块代理商 DP电缆代理商 西门子S7-200 SMART模块规格 西门子PLC模块代理商 西门子电机代理商