

西门子电缆总代理---中国授权一级代理商

| | |
|------|--|
| 产品名称 | 西门子电缆总代理---中国授权一级代理商 |
| 公司名称 | 广东湘恒智能科技有限公司 |
| 价格 | .00/件 |
| 规格参数 | 西门子PLC:西门子伺服电机 西门子触摸屏:西门子电缆 西门子变频器:西门子模块 |
| 公司地址 | 惠州大亚湾澳头石化大道中480号太东天地花园2栋二单元9层01号房（仅限办公） |
| 联系电话 | 13510737515 13185520415 |

产品详情

200 Smart的运动控制功能和1200（PTO）还是有些不同，比如有零脉冲ZP信号，反向补偿，通过485读取驱动器位置。但是没有软限位，回零碰到硬限位开关自动反向功能，曲线表也不如工艺对象“命令表”（Command table）来的灵活。不过毕竟便宜特别配合samrt line触摸屏价格很有优势，所以在小型单机设备里面还是很受欢迎。

----- S7-200 SMART CPU 提供了三种开环运动控制方法

脉冲串输出 (PTO)：内置在 CPU 的速度和位置控制。（注意：无 PTO 向导可用。请用运动控制向导代替。） 脉宽调制 (PWM)：内置在 CPU 的速度、位置或负载循环控制。请参见脉冲输出指令。

运动轴：内置于 CPU 中，用于速度和位置控制 S7-200 SMART 只能做开环运动和 1200 的 PTO 模式一样。前两种先不看，下面使用运动控制向导来看看第三种运动轴。测量系统：就是设置脉冲当量。方向控制：选择脉冲类型和极性。脉冲类型有 4 种，脉冲+方向，正负脉冲，AB 相和单脉冲输入：分配输入点功能 LM+, LM-：硬限位开关 RPS: 回参考点减速开关，ZP：零脉冲（伺服电机转一圈编码器有一个零脉冲）需要接入高速口，1200 直接把这个功能阉割掉了 STP: 停止运动控制，感觉分配给急停用的。这个 1200 也没有 TRIG：用于双速连续旋转的时候触发停止用。这个 1200 还是没有输出：分配输出口 DIS: 用于控制伺服使能电机速度：设置最大最小和启动速度 JOG：手动移动时候的速度和点动量电机时间：加减速时间急停时间：急停延时停止的时间反冲补偿：我们通常叫做反向间隙，丝杠和螺母之间肯定存在一定的间隙，所以在正转后转换成反转的时候，在一定的角度内，尽管丝杠转动，但是螺母还要等间隙消除以后才能带动工作台运动，这个间隙就是反向间隙。通过这个功能可以补偿。参考点寻参参数：包括查找回零开关信号（RPS）的速度和方向，找到开关后的慢速度找零脉冲的（ZP）的速度和方向参考点偏移量：设置找到 ZP 机械零点，偏移到指定位置作为工件零点的位置搜索顺序，4 种回参考点方式，但是没有和 1200 那样的碰到硬限位开关自动返回的功能。方式 1,2 完全靠回零开关 RPS，1 脱离回零开关的位置为零点，2 压着回零开关的位置为零点。方式 3,4，和 1，2 类似也是 3 是脱离回零开关找零点，4 在回零开关上找零点。不同的是回零完成是靠零脉冲 ZP 信号的，同时通过设置 ZP 个脉冲数也可以达到偏移零点的效果读取位置;通过 485 口可以读取驱动器的 juedui 位置。貌似 1200 没有现成的库曲线：类似于 1200 的工艺对象“命令表”（Command table），每个轴可以定义 32 个曲线，每个曲线可以有 16 个步，但是一个曲线里面的步的只能是同一种运动模式，要么相对运动要么 juedui 运动。而不像 1200 的 Command table 中的每一步可以设置。另外还有两种速度模式，分别是单速连续模式和双速连续模式。双速是通过输入点 RP

S信号点来切换速度的。同时两种模式都能通过输入点信号RPS来停止。快速的停止和速度切换1200直接可以超弛响应，samrt可能只能通过硬件I/O来完成吧 存储器分配：分配组态数据到VB块，选择建议的VB块组件;选择需要的功能子程序，一般都是会全选的吧映射：上面组态过的硬件I/O列表完成：因为Smart不支持FB，所以每个轴的功能都生产了对应轴的子程序。下面就可以开始编程了。