

6DD1610-0AH0现货西门子SIEMENS代理商

产品名称	6DD1610-0AH0现货西门子SIEMENS代理商
公司名称	湖南西控自动化设备有限公司
价格	.00/件
规格参数	西门子:MS5 存储卡:Programmspeicher-Sub 德国:Flash-EEPROM 8 KB EE
公司地址	中国（湖南）自由贸易试验区长沙片区开元东路1306号开阳智能制造产业园（一期）4#栋301
联系电话	17838383235 17838383235

产品详情

西门子CPU31xC集成高速计数硬件组态

硬件组态的基本步骤如下

这里以CPU314C-2DP为例：

1. 建立项目，在硬件组态中插入CPU314C-2DP
2. 选择通道编号（如下图a），做参数设置（如下图b）
3. 选择工作模式（Operating mode）

如上图所示，可供选择的工作模式有：

名称	解释	不组态	连续计数	不组态任何计数或输出功能
Count continuously	向上计数达到上限时跳至下限处，并从0开始计数。当计数达到下限时，它将在出现溢出时跳回上限处，并从0开始计数。	Count once	单次计数	向上计数达到上限时跳至下限处，并从0开始计数。当计数达到下限时，它将在出现溢出时跳回上限处，并从0开始计数。计数器从0或制值后，计数关闭。要重新计数，必须重新组态。
Count periodically	周期计数			

连续计数

a: 门功能

Cancel count: 设置为计数取消门操作时，在关闭并重新启动门后将从装载值开始重新开始计数操作。

STOP count: 设置为计数中断门操作时，在关闭门后将从后的实际计数值开始恢复计数。

b: 比较值

c: 滞后

编码器可能停止在某个位置，并且随后在该位置附近“颤动”。在此状态下，计数会围绕一个特定值波动。例如，如果比较值位于该波动范围内，则关联的输出将按照波动的节奏打开和关闭。CPU配有可分配的滞后，可防止发生微小波动时出现这种切换。

您可以在 0 到 255 内选择一个范围。设置为 0 和 1 时，将禁用滞后。

滞后还作用于过零点和上溢/下溢。

d: 编码器的信号类型

Pulse/direction: 脉冲/方向式编码器

Rotary encoder signal: 旋转编码器（A/B正交），一倍速

Rotary encoder double: 旋转编码器（A/B正交），两倍速

Rotary encoder quadruple: 旋转编码器（A/B正交），四倍速

勾选“Hardware gate”，即使用硬件门控制，当且仅当硬件门和软件门同时打开时，CPU31XC才会开始计数或频率测量。硬件门是外部输入信号，具体端子请参考接线部分。

勾选“Count direction inverted”，计数方向与上面图示中相反。

e: 输出点的特性，每个计数通道都有一个对应的输出点，该输出点可以受SFB47/48功能块控制，也可以根据当前计数与比较值的关系进行输出。

No comparison:

不依据当前计数与比较值的关系进行输出，此时SFB47的输入CTRL_DO和SET_DO不起作用。

Count >= comparison value: 计数值大于等于比较值时，输出点DO有输出，注意：必须首先置位控制位CTRL_DO。

Count <= comparison value: 计数值小于等于比较值时，输出点DO有输出，注意：必须首先置位控制位CTRL_DO。

Pulse at comparison value: 仅计数值等于比较值时，输出点DO有输出，注意：必须首先置位控制位CTRL_DO。

SFB47的输出位 STS_DO 的状态总是与数字输出的状态相同。

g: 高频率

Counting signals/HW gate: 脉冲信号/硬件门的高频率

Latch: 锁存信号的高频率

6. 单次计数、周期计数的参数设定与连续计数类似，这里不再冗述。7. 频率测量

在此操作模式下，CPU 在指定的积分时间内对进入脉冲进行计数并将其作为频率值输出。用户通过调用SFB读取频率值，单位是 ' mHz '。

a: 积分时间、低限、高限值

Integration time: 积分时间，在指定的积分时间内执行测量。在积分时间结束后更新测量值。用户可以填入10~10000之间的整数。

Low limit/High limit: 低限值/高限值，用户可以选择当测量值超过限制值时触发硬件中断。

b: Max counting, 高测量频率，与CPU的种类有关：

CPU 312C
0 到 10 kHz

CPU 313C、CPU 313C-2 DP/PtP
0 到 30 kHz

CPU 314C-2
0 到 60 k

Directly: 直接旋转速度

Average: 平均旋转速度

如果测量频率的周期超过了分配的积分时间，

对于直接频率，在积分时间结束时输出“0”值。

对于平均频率，使用后测量的值除以无正跳沿的测量间隔数。

c、编码器的信号类型

Pulse / direction: 脉冲/方向

Rotary encoder single: 旋转编码器（A/B正交），一倍速。

d: 输出点的特性

No comparision: 不与比限制值比较，SFB 48输入参数 MAN_DO 和 SET_DO 无效。

Outside the limits: 当频率值超出限制值时，输出点置位。注意：必须首先置位控制位 CTRL_DO。

Below the limit: 当频率值低于低限值时，输出点置位。注意：必须首先置位控制位 CTRL_DO。

Abov the high limit: 当频率值高于高限值时，输出点置位。注意：必须首先置位控制位 CTRL_DO。