

西门子6SE7031-0EE84-1BH0 6SE70 ABO板检测卡 电阻板

产品名称	西门子6SE7031-0EE84-1BH0 6SE70 ABO板检测卡 电阻板
公司名称	上海陌然自动化科技有限公司
价格	200.00/个
规格参数	
公司地址	金山区枫泾镇环东一路
联系电话	15000711173

产品详情

品牌: SIEMENS/西门子

西门子 (SIEMENS) 的PLC产品包括LOGO、S7-200、S7-1200、S7-300、S7-400、S7-1500等。西门子S7系列PLC体积小、速度快、标准化，具有网络通信能力，功能更强，可靠性高。S7系列PLC产品可分为微型PLC (如S7-200)，小规模性能要求的PLC (如S7-300) 和中、高性能要求的PLC (如S7-400) 等

FB284功能说明

带增量编码器V90，使用参考挡块+编码器零脉冲方式回零时，参考挡块回零开关接到哪里，怎样配置

回零开关连接到一个PLC的数字量输入点，PLC内编程将其状态关联到FB284功能块ConfigEPos输入引脚的bit6。

(1) 将V90参数P29240设置为1(选择参考挡块+零脉冲方式回零); (2) 将回零开关连接到一个PLC的数字量输入点; (3) 在PLC内编程，将回零开关DI点的状态关联到FB284功能ConfigEPos输入引脚的bit6; (4) FB284功能块选择工作模式ModPos=4; (5) 通过输入参数OverV、OverAcc、OverDec指定速度、加减速度的倍率(100); (6) 驱动的运行命令EnableAxis=1; (7) 运行条件 "CancelTransing" 及 "IntermediateStop"必须设置为 "1"，Jog1 及 Jog2 必须设置为 "0"。

通过ExecuteMode 的上升沿触发回零运动。回零完成后"AxisRef"输出为1。

FB284怎样实现对定位控制 运行模式选择 ModePos=2 Jog1 及Jog2 必须设置为 "0"

轴必须已回零或编码器已被校准 CancelTransing=1，IntermediateStop=1，ConfigEpos=16#00000003

设置目标位置Position和速度Velocity，参数 Positive 及 Negative 必须为 "0" 通过输入参数

OverV、OverAcc、OverDec 指定速度、加减速度的倍率，通常采取默认设置即可(100)。驱动的运行命令 EnableAxis=1 ExecuteMode上升沿触发定位运动

FB284怎样实现相对定位控制

运行模式选择 ModePos=1 Jog1 及Jog2 必须设置为 "0" 轴可以不回零或不校正对值编码器
CancelTrasing=1 , IntermediateStop=1 ConfigEpos=16#00000003
设置定位长度Position和速度Velocity , 运动方向由Position给定的正负决定 通过输入参数
OverV、OverAcc、OverDec 指定速度、加减速度的倍率, 通常采取默认设置即可(100)。驱动的运行命令
EnableAxis=1 ExecuteMode上升沿触发定位运动

FB284怎样实现连续运行模式控制"连续运行"模式允许轴的位置控制器在正向或反向以一个恒定的速度
运行 运行模式选择 ModePos=3 Jog1 及Jog2 必须设置为 "0" 轴不必回零或编码器未被校正
CancelTrasing=1 , IntermediateStop=1 ConfigEpos=16#00000003 通过输入参数 Velocity
指定运行速度, 运行方向由 Positive 及 Negative 决定 通过输入参数 OverV、OverAcc、OverDec
指定速度、加减速度的倍率, 通常采取默认设置即可(100)。驱动的运行命令 EnableAxis=1 ExecuteMode
的上升沿触发定位运动

FB284怎样实现程序块运行控制此程序块运行模式通过驱动功能"Traversing
blocks"来实现, 它允许自动创建程序块、运行至档块、设置及复位输出。要求: 运行模式选择ModePos=6
ConfigEpos=16#00000003 轴静止 轴必须已回零或绝对值编码器已校正步骤:
工作模式、目标位置及动态响应已在V90 PN驱动的运行块参数中进行设置, 输入参数
OverV、OverAcc、OverDec 指定速度、加减速度的倍率, 通常采取默认设置即可(100)。
运行条件"CancelTrasing" 及 "IntermediateStop"必须设置为 "1", Jog1 及 Jog2 必须设置为 "0"
程序块号在输入参数 "Position" 中设置, 取值应为 0~ 16
运动的方向由与工作模式及程序块中的设置决定, 与Positive
及Negative参数无关, 必须将它们设置为"0"。驱动的运行命令AxisEnable=1

选择程序块号后通过Execute Mode的上升沿来触发运行。

FB284怎样实现点动"Jog"控制 点动运行模式通过驱动的"Jog"功能来实现。要求:
运行模式选择ModePos=7 ConfigEpos=16#00000003 轴静止 轴不必回零或对值编码器校正步骤:
点动速度在V90 PN中设置, 速度的OverV参数对于点动速度设定值进行倍率缩放, 建议使用默认值100
运行条件"CancelTrasing" 及 "IntermediateStop"与点动运行模式无关, 默认设置为 "1" 驱动的运行命令
AxisEnable=1 给出jog1或jog2信号注意: Jog1 及Jog2 用于控制EPOS的点动运行, 运动方向由V90
PN驱动中设置的点动速度来决定, 默认设置为Jog1 = 负向点动速度, Jog2 = 正向点动速度, 与Positive
及Negative参数无关, 默认设置为"0"。

硬件限位开关怎么接, 如何激活硬件限位功能

如果使用了硬件限位开关, 需要将FB284功能块的输入管脚ConfigEPos.X3(POS_STW2.15)置1, 激活V90
PN的硬件限位功能。正、负向的硬件限位开关可连接到V90 PN驱动器的定义为CWL、CCWL的DI点(
DI1 至 DI4)

如何激活软件限位开关

将FB284功能块的输入管脚ConfigEPos.X2(POS_STW2.1 4)置1, 激活V90 PN的软件限位功能。在V90
PN中设置p2580(负向软限位位置)、p2581(正向软限位位置)。

excuteMode触发定位动作时90 PN无响应

将ModePos模式切换与ExecuteMode动作触发不要在同一PLC扫描周期内进行, ModPos切换到新模式后
建议延迟10ms以上再触发ExecuteMode命令。

并且动作触发ExecuteMode的高电平保持时间不能太短，建议保持10ms以上。

FB284如何对ConfigEPos管脚进行配置？

FB284的ConfigEPos输入引脚的以下控制位与V90有关：BIT0：OFF2自由停车(1=没有禁止脉冲)；BIT1：OFF3紧急停车(1=没有禁止脉冲)；BIT2：软限位(1=激活软限位功能)；BIT3：硬限位(1=激活硬限位功能)；BIT6：外部零位开关信号源；BIT7：上升沿=外部程序段更改；BIT8：持续传输MDI设定值(1=激活)。要使能轴，至少要将ConfigEPos的BIT0和BIT1保持为1。可通过此方式传输硬件限位使能、回零开关信号等给V90，其余位根据所需功能设置。

对值编码器如何回零？

设置电机当前位置对应的参考点位置坐标值，默认为0

点击设置回参考点按钮

执行保存参数到ROM

(2). 通过BOP面板设置可通过 BOP 功能菜单 "ABS"设置对值编码器的当前位置至零位。校准位置值在参数 p2599 中设置。设置零位后必须保存参数。

(3). 通过功能块FB38000(Absolute Encoder Adjustment)