

如何使用 S7-200 本体脉冲输出实现伺服驱动轴的定位功能？

条目号:26513850 日期:2010-08-17

▼ S7-200 CPUs -- 安装和参数化硬件 -- 连接和参数化驱动器

▼ STEP 7-Micro/WIN -- 创建S7 程序 -- 调用功能和程序块

如何使用 S7-200 本体脉冲输出实现伺服驱动轴的定位功能？

指导：

指令库“MAP SERV Q0.0”和“MAP SERV Q0.1”(MAP SERV = Micro Automation Positioning SERV)能够用 S7-200 CPU 的脉冲输出点 A0.0 (Q0.0) 和 A0.1 (Q0.1) 支持伺服驱动的轴定位功能。

如果在一个 S7-200 项目中同时使用两个指令库，就可以在一个控制器上控制两个轴。

下载：

可下载的文件“SERV_MAP_e.pdf”包括指令库的说明，以及英文的例子程序“MAP SERV Q0.0.mwp”；ZIP 文件“MAP_SERV.zip”包括指令库“map serv Q0.0.mwl”和“map serv Q0.1.mwl”，以及“MAP SERV Q0.0”的应用例程“MAP SERV Q0.0.mwp”。

版本更新

当前库版本1.8包括以下改变：

- 为“Q0_x_MoveVelocity”优化了限位功能
- 激活参数“Disable_Auto_Stop”
- 在寻找参考点“Q0_x_Home”过程中优化“Q0_x_Stop”停止性能。

下表列出了带有 24 V DC A0.0 和 A0.1 输出的S7-200 CPUs 的最大脉冲输出频率：

CPU	脉冲频率(最大值) [kHz]
221	20
222	20
224	20
224XP	100
226	20

表 01



MAP SERV_e.pdf (1376 KB)



MAP SERV.zip (52 KB)

关键词：

步进电机, 伺服驱动, 伺服电机

条目号:26513850 日期:2010-08-17

