

<<轻轻松松学三菱PLC>>

图书基本信息

书名：<<轻轻松松学三菱PLC>>

13位ISBN编号：9787111340638

10位ISBN编号：7111340639

出版时间：2011-6

出版时间：机械工业

作者：王时军 编

页数：189

字数：304000

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问：<http://www.tushu007.com>

<<轻轻松松学三菱PLC>>

内容概要

本书针对典型的三菱FX2N系列PLC机型，从实践操作的角度出发，深入浅出地介绍了该系列PLC的基础入门，指令系统，编程器、编程软件及其应用，控制系统的设计以及网络通信。书中各部分内容均通过实例讲解，并辅以大量图形，生动直观、通俗易懂，使初学者能够快速入门。

<<轻轻松松学三菱PLC>>

书籍目录

前言

第1章 三菱FX2N系列PLC的基础入门

1.1 可编程序控制器(PLC)的概述

1.1.1 可编程序控制器(PLC)的概念、特点及应用范围

1.1.2 PLC的分类、基本构成及工作原理

1.1.3 PLC的主要技术指标

1.1.4 三菱FX2N系列PLC简介

1.2 FX2N系列PLC的硬件基础

1.2.1 FX2N系列PLC的面板

1.2.2 FX2N系列PLC的特殊功能模块

1.2.3 FX2N系列PLC的软元件

第2章 三菱FX2N系列PLC的指令系统

2.1 FX2N系列PLC的编程语言

2.1.1 梯形图

2.1.2 语句表

2.1.3 功能块图

2.1.4 结构化文本

2.1.5 顺序功能图

2.2 FX2N系列PLC的基本指令及应用

2.2.1 触点取及线圈输出指令LD、LDI、OUT

2.2.2 触点串联指令AND、ANI

2.2.3 触点并联指令OR、ORI

2.2.4 串联电路块的并联指令ORB

2.2.5 并联电路块的串联指令ANB

2.2.6 多重输出指令MPS、MRD、MPP

2.2.7

边沿检测触点指令LDP、ANDP、ORP、LDF、ANDF、ORF

2.2.8 主控与主控复位指令MC、MCR

2.2.9 置位与复位指令SET、RST

2.2.10 脉冲输出指令PLS、PLF

2.2.11 取反指令INV

2.2.12 空操作指令NOP

2.2.13 程序结束指令END

2.3 梯形图编程的基本规则和基本电路的应用

2.3.1 梯形图相关概念

2.3.2 梯形图的基本编程规则

2.3.3 梯形图的基本电路形式

2.4 FX2N系列PLC的步进顺控指令及应用

2.4.1 指令用法

2.4.2 指令说明

2.5 FX2N系列PLC的功能指令及应用

2.5.1 功能指令概述

2.5.2 程序流程控制指令

2.5.3 传送与比较指令

2.5.4 算术运算和逻辑运算指令

<<轻轻松松学三菱PLC>>

2.5.5 循环移位与移位指令

2.5.6 数据处理指令

2.5.7 高速处理指令

第3章 FX2N系列PLC的编程器、编程软件及其应用

3.1 简易型手持式编程器及其应用

3.1.1 编程器的构成和按键功能简介

3.1.2 编程器工作方式的选择

3.1.3 编程器的编程操作

3.2 SWOPC—FXGP / WIN—C编程软件及其应用

3.2.1 SWOPC—FXGP / WIN—C编程软件简介

3.2.2 程序的生成与编辑

3.2.3 程序的检查

3.2.4程序的传送

3.2.5 程序的调试及运行监控

3.2.6参数设置

3.3 GX Developer编程软件及其应用

3.3.1 GX Developer编程软件的简介

3.3.2 GX Developer编程软件的应用

第4章 Fx2N系列PLC控制系统的设计

4.1 PLC控制系统设计概述

4.1.1 PLC控制系统设计的基本原则

4.1.2 PLC控制系统设计的主要内容

4.1.3 PLC控制系统设计的基本流程

4.2 PLC选型、I / O模块选择及硬件系统的设计

4.2.1 PLC机型的选择

4.2.2 PLC内存容量的估计

4.2.3 输，U输出模块的选择

4.2.4 PLC硬件系统的设计

4.3 PLC应用程序的设计

4.3.1 应用程序设计的主要内容

4.3.2 应用程序设计的基本步骤

4.3.3 应用程序设计的常用方法

第5章 FX2N系列PLC的网络通信

5.1 三菱FX系列PLC的通信方式

5.1.1 N : N链接

.....

参考文献

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问:<http://www.tushu007.com>