

1. 前言

本文属于基础使用手册。用于实现亿维 SMART PUT/GET 通讯功能所需的参数 配置以及说明。

2. 应用实现

若需使用此功能需要在 STEP 7-MicroWIN SMART 软件上查看 plc 序列号固件版本。版本为 1.10a 以上方能使用。

若序列号固件版本低于 1.10a 以下,可拨打热线电话协助升级。

	÷		zhu.sm	art - STEP 7-Micro/WIN SMART	- 0 X H	100 NOR -	项目 1 - STEP / -MICrO/V		~
文件 總報	视时 PLC	個式 工具	帮助		0	编辑 视图 PLC 调试	工具 帮助		0
OO G 编译	LIE FR	日本 日本	C 》 清時	G 職回动 ⑤ 设置时种 ① 通道 RAM 創建 DB	17 15			He 1000 1000 1000 1000 1000 1000 1000 10	(j)
JR15	193	存储卡 信息		修改		alterma			12.2
	北京图表	PLC @	88.				×		P
		■ 系統	8	CPU SR40 (AC/DC/Relay)				1 180218	^
一学 新增功能		格王 事件	CPU SR40 牛日志	订货号	硬件修订版本	-		1 程序院注释	- 11
	6	有名言 扫描	i速率	6657 288-15R40-0AA0	0x1 (用)(+ /0)(T)(+				
 日 四 符号表 日 四 技巧符表 	7	有名		UN000000 V1.11h	V02.05.00 00.00.07.00	•		×	
● □□ 数据块	8	有名		(internet)					
8 〇 交叉引用	9	有名		当前致命错误				2 輸入注释	
三通商	10	有名		[未出现致命错误				K l	
8 II IA 8 0 149	11	右方		上一个致命错误					
小田 松藤夫	10	有个		未出现败命错误					
EI 20 81100	12	111		当前非致命错误				3 输入注释	
 通信 記述 	13	有名		小行社計00018100 100 447				K-	
● ● ● 特換	14	有名		二前 40 编 K [无报警					
8 III 7432H	15	有名							
8 1 2 2 2 2 2 2 4	16	有名						WG/\3±34	
8 🔤 逻辑这样 8 🔂 传送	17	有名						K	
田 程序控制 田 移位/順研	18	有名						<	>
9 副 字符串	19	有名						1993年1993日	a ×
8 回 定时香	20	有名						3. 2	
9-100 PROFINET 8-100 库	20	1月11						0.00	
回 🔝 调用子例程	21	日代							
	22	有不		C	图件更新		刷新 关闭		
	23	有名							-
	24	有符号				13 101	900 (F) (1) (5		~
	25	方效早			, [*]	<u>su</u> 703	2000 万24里	> //数据贝注释	*
		100-01 + /				14 4 5 51 图表1/		H + + H CUBL1	

2.1 以太网数量分配说明

协议	默认连接个数	最小分配数	最大分配数	控制寄存器
监控(PUT/GET 被动)	2	1	7	SMB547 低四位
开放式用户通信(OUC)	4	0	6	SMB547 高四位
PUT/GET 主动	0	0	6	SMB548

1、监控:列如 HMI 和 UN SMART PLC 之间的 S7 通讯 (连接个数由 SMB547 低四位分配)

2、开放式用户通信:公开性质的协议,任何人可以按照协议参数设定进行通信。如 MODBUS TCP 等(连接个数由 SMB547 高四位分配)



3、PUT/GET 通信: PLC 之间的通信方式(通信个数由 SMB548 分配)注: 使用时需分配

4、注意:监控、OUC、GET/PUT 主动,所有连接数加起来不得超出 7 个,在梯形图中进行一次对应控制寄存器初始化即可。

2.2 操作流程

1、点击两个 STEP 7-MicroWIN SMART 空工程 设置本地地址为 10, 远程地址 100 (演示为 本地为主)



2、点击工具点击向导,案例项目 以"本地"PLC 进行演示。

	a nome nic tata	项 TA #th	目 1 - STEP 7-Micro/W	IN SMART			
高速计数器 运动 PID	PWM 文本显示 Get/Put	A R R R R R R R R R R R R R R R R R R R	运动控制面板 PID 控制面板	SMART 驱动器组志 ▼ PROFI	また、 通我 INET 设备 通知 通知 通知 通知 通知 通知 通知 通知 通知 通知	1	
主要	状态图表	† ×	🔾 🔾 🦄 🛉 上传	- 🦺 下載 - 🔤	插入 - "梁删除 - 🌄	121 🗂 😁 🖻 🆄	1 🔁 🏔 🎕
	Get/Put 向导			,,,,,		×	Þ
	■ 操作	操作 _ 为每一个要使用的操作 	E创建名称并添加注释. Comment		添加 复制 期除 上移 下移]]] 周所即 1接 過	
□							~
						_	>
		 下一个 】 下一个	r>		生成 取消		* ^
BLKMOV_D			父里衣		双击可隐藏空白		# ×
			<u>⇒ ≯ 8</u>		MA MONTER		
由 32 程序控制 由 22 程序控制 □ 移位/循环 □ ○第里		192	168.1.10 7	本地 🚽 🖄 🛛	🖸 🗆 - 🖍 🥂 🕯	7	ά×
			///数据页注释				^
	< (()) 图表1	>		7			~
行1 列1		日本体 193 169 1 10	STOR			950% O T	



3、在"本地"PLC 项目建立 PUT/GET 链接(最多一个项目能建 24 个链接)



4、填写远程 IP(192.168.1.100) 传送字节、远程 PUT/GET 写入和读取数据地址 读取 GET:本地 VD100 ← 远程 VD1000 写入:本地 VD200 远程 → VD2000

	-	项目 1 - S	TEP 7-MICRO/WIN SMART			×
シング 文件 编辑 神	兜图 PLC 调试 工具	帮助				0
高速计数器 运动 PID	PWM 文本显示 Get/Put 数据E	た PROFINET Web 服务器	画板 PID SMART 控制面板 驱动器组をすす	合成 変換 定 計管理 定 部管理 通		
主要 4	状态图表	4 × 000	अ ☆ 上传 - ♣ 下载 -	12. 描入 - 12 副除 - 1 35		A 34
	P	Al		HRUND C I CANNOL I PO		
日本 1 日本	Get/Put 向导				×	-
→ ⑦ 新增功能	☑ 操作 GET	r				
日本 CPU SR40	GET GET	类型				
田 (四) 符号表	□ 存储器分配	Get 💌				
田 一 □ 状态图表	Components	传送士小 (字节)				
新加快	Completion					
□ □ 交叉引用						
三星通信		本地 CPU	清碧 cm			
□ 工具	19			19		
日 通行 指令				102 168 1 100		
□ 🔤 位逻辑				100 1 1 1 100		
田 (四) 时神		Write to: VB100 - VB103	Read from: VB1	000 - VB1003		
□ □ □ □ □ □		* +++ +++++++++++++++++++++++++++++++++	And the second second		0+00-14+28	
田 國 社教學			远程地址		04000 0 12000	
田 國 浮点运算			VB 💽	1000 -		
由 🔛 整数运算						
日一週 逻辑运算						
日 🙆 传送						~
						>
						џ ×
BLKMOV_W		<u>< 上一个</u> 下一个 >		生成 取消	俏	
SWAP		安里农				† ×
MOV_BIR			a			
□ 1 MUV_BIW		数据块				ά×
□ 🛄 移位/循环		× + + + + + + + + + + + + + + + + + + +	4 180 Kb	🍋 🖪 🗆 - 👘 🦉	?	
田 🕮 字符串		192.168.1.1	0 本地			^
□ 🙆 定时器	<	> //数注	居页注释			~
	H 4 + H 图表1	14 4 4	Fi 页面_1			
项目树	OVR OVR 已连	妄 192.168.1.10	STOP		85% 🕞 🖵	•





5、存储器分配,不和使用地址冲突即可。点击生成

		项目 1 - STEP 7-1	Micro/WIN SMART			×
	观图 PLC 调试 工具 f	帮助		la s		0
*** *** ***	* * * * * * *	*** **				
高速计数器 运动 PID	PWM 文本显示 Get/Put 数据日志	PROFINET Web 运动控制面板	PID SMART 查找	证书管理 选项		
	向导	服务器 控	制面板 驱动器组态 YPROFINET 设备	新 してまた。		
主要 4	状态图表		▶ 上传 • ♣ 下载 • 急插入 •			
		1				
□ 個 项目1	Get/Put 同导	R八町		×		^
CPU SR40	● 操作 14 ma GET 请	\$77 BL 指定将在 v 存储器中放署组态的起t	治地址。向导环可以建议表示具有计	舌当大小		
田 🛄 程序块 田 🛄 符号表	■ ■ PUT ■ 存储器分配	√存储器未使用块的地址.				
□ □ 状态图表 □ □ 数据块	Components					
	-					
	VB	5000 - VB5069 (70 bytes)				
田田工具						
四 地 福安						
田						
□ 2 通信 □ 2 比较						
田 🔤 转换				引其	朋讨接通	
● ● ● ● ●						
田 @ 传送						~
 ···················· ······						>
田 💷 字符串 田 🔤 表格						ά×
由 🙆 定时器	<	トー介 下一介 >	生成	取消		
□ □ 库						ф ×
C THE HEIT T DATE		🌫 渊 💩 🛛				
		数据块				ά×
		🛃 🕆 🗣 🛯 🖞	👌 🏠 👝 😁 😁 🛃 🖉	🗅 • 🛍 🔏 🖀		
		*®79±#	68.1.10 本地			<u>^</u>
	、 ()) 图表1	日 4 6 月 5 6 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7	1 48 Ph 20			¥
项目树	OVR 🔮 已连接 1	92.168.1.10 ST	TOP	85	× ⊖ −⊽+	- Đ



6、PUT/GET 哪端 PLC 要进行发送或接收数据,就在对应 PLC 项目里分配以太网连接数量 和建立对应的 PUT/GET 链接,本案例项目只设置"本地"PLC 项目参数

- (122)	项目 1 - STEP 7-Micro/WIN SMART
文件 编辑 视	
高速计数器 运动 PID F	WM 文本显示 Get/Put 数据日志 PROFINET Web 运动控制面板 PID SMART 直线 征书管理 选项 服务器 控制面板 驱动器组态 ▼ PROFINET 设备
□ □ □ □ □ □ □	
	地址 俗及 目前値 新値 Fret.\$*\$8401 Fret.\$*\$8401 MV2 J 1(大校和日本分子)+わいい
 田 (2) 程序块 田 (2) 符号表 	
 □ 1/32 □ 1/32	
田-〇二 工具 日-〇四 指令	3 何… HN CUTS4656 PUT/GET注按设备数
田	22日 地址 注释 First Scan On SM01 の方面、小田田田田地達通
田一道 比较	2 In 22-28
田田 计数器	
田 國 冲然总体	
	1000年編目 周期 - 901
田 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
田田 李符串	RAMBET REAL
SBR 0(SBR0)	
I I I I I I I I I I I I I I I I I I I	数据块
	192.168,1,10 本地- * * * * * * * * * * * * * * * * * * *
	// 数据页注释
<	K /// (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1) (1)
行1.列1	OVR ● 已连接 192.168.1.10 RUN

7、设置监控、开放式用户通信、PUT/GET 设备数量不能超过7(具体顶页查看以太网通信说明)



8、读取 GET:本地 VD100 ← 远程 VD1000 写入:本地 VD200 远程 → VD2000 点开工程状态显示表 将任意数值写入查看本地与远程是否交互成功。



Image: Solution of the second of the sec	

2.3 演示视频





3. 博图连接设置

兼容问题: 博图配置 S71200 使用 PUT/GET 与 UN SMART PLC 通信时需要进行如下操作, 不然不能通信上。



点击组态-连接参数(在线)

	4.地	17.17	
站点:	PLC_1 [CPU 1215C DC/DC/DC]		
和架(插横:	0 1	0	
接资源(十六进 制):	10	v 03	
TS AP :	10.01	03.00	
-			
子网口:	BB05 - 0001	-	
子网口:	BB05 - 0001		