

宁波市西门子代理商/经销商

产品名称	宁波市西门子代理商/经销商
公司名称	上海励玥自动化设备有限公司
价格	.00/个
规格参数	
公司地址	上海市金山区张堰镇花贤路69号1幢A4619室
联系电话	18268618781

产品详情

产品描述：西门子变频器是新一代多功能标准变频器的模块化设计。它的友好的用户界面使您的安装、操作和控制变得灵活和方便，就像玩游戏一样。新型IGBT技术、通信能力强、控制性能好、可靠性高，使控制成为一种乐趣。主要特点：200 V-240V \pm 10%，单相三相，交流，0.12kW-5.5kW；380V-480V \pm 10%，三相，交流，0.37 kW-11kW；模块化结构设计，具有多重灵活性；标准参数接入结构，操作方便。

一、概述 西门子变频器MM420系列是新一代模块化设计的多功能标准变频器，它广泛的应用在风机和泵类负载的变频控制中。用户在使用西门子变频器MM420时，可以通过变频器选配的操作面板来进行参数设定，或者通过西门子PLC对变频器进行参数设定。本文下面针对西门子变频器MM420系类的参数设置做一个说明，为用户提供参考。

二、西门子变频器MM420参数设定

用户使用西门子变频器MM420调试过程中，主要有下列参数需要进行设定：1. P0700，这是选择命令源参数。缺省值为0，如果用户需要使用操作面板进行控制，将参数设定为1；如果需要使用变频器上的端子排输入，将参数设为2；如果需要使用USS方式进行通讯，设定为4或5，区别在于4为RS232通讯方式，5为RS485通讯方式。2. P1000，这是选择频率设定值。缺省值为2，即模拟设定值；如果需要使用操作面板进行频率设定，将参数设定为1；如果需要使用固定频率，将参数设定为3；如果需要使用USS方式设定频率，设定为4或5，区别同P0700。3. P2010[2]，这是USS通讯时的波特率设定。波特率为9600时，设定值为6；波特率为19200时，设定值为7；注意变频器的波特率和与变频器通讯的PLC的波特率需要设定为一样的。

4. P2011[2]，这是USS通讯地址，由用户自己定义。在PLC中，可以通过USS通讯地址访问到变频器。

5. P2012[2]，这是USS协议的过程数据长度，一般使用缺省值2即可。

6. P2013[2]，这是USS协议的PKW长度，一般使用缺省值127即可。

7. P2014[2]，这是USS报文的停止传输时间，缺省值为0，用户可以根据实际需要进行设定。

三、小结
综上所述，本文提供了西门子变频器MM420系列常用的参数设定方法，用户可以进行参考。如果需要更多的了解西门子变频器和更多的参数设定方式，请联系我们，我们会*好的提供相关技术支持。MICRO MASTER 440 是用于控制三相交流电动机速度的变频器系列。本系列有多种型号，额定功率范围从120W 到200kW 恒定（转矩CT 控制方式），或者可达250kW（可变转矩VT控制方式），供用户选用。本变频器由微处理器控制，并采用具有现代技术水平的绝缘栅双*型晶体管（IGBT）作为功率输出器件。因此，它们具有很高的运行可靠性和功能的多样性。其脉冲宽度调制的开关频率是可选的，因而降低了电动机运行的噪声。全面而完善的保护功能为变频器和电动机提供了良好的保护。MICROMASTER 440 具有缺省的工厂设置参数，它是给数量众多的简单的电动机控制系统供电的理想变频驱动装置。由于MICROMASTER 440 具有全面而完善的控制功能，在设置相关参数以后，它也可用于*的电

动机控制系统。MICROMASTER 440 既可用于单机驱动系统，也可集成到‘自动化系统’中。特点易于安装参数设置和调试易于调试牢固的EMC设计可由IT中性点不接地电源供电对控制信号的响应是**和可重复的参数设置的范围很广确保它可对广泛的应用对象进行配置电缆连接简便具有多个继电器输出具有多个模拟量输出0 - 20mA6 个带隔离的数字输入并可切换为NPN/PNP 接线2 个模拟输入 IN1 0 - 10 V 0 - 20mA 和-10 至 +10 VAIN2 0 - 10 V 0 - 20mA2 个模拟输入

可以作为*7 和*8 个数字输入BiCo (二进制互联连接) 技术模块化设计配置非常灵活脉宽调制的频率高因而电动机运行的噪音低详细的变频器状态信息和全面的信息功能有多种可选件供用户选用：用于与PC 通讯的通讯模块，基本操作面板 (BOP)，操作面板 (AOP)，用于进行现场总线通讯的PROFIBUS 通讯模块性能特征矢量控制无传感器矢量控制 (SLVC) 带编码器的矢量控制 (VC) V/f 控制磁通电流控制 (FCC)，改善了动态响应和电动机的控制特性多点V/f 特性**电流限制 (FCL) 功能避免运行中不应有的跳闸内置的直流注入制动复合制动功能改善了制动特性内置的制动单元 (外形尺寸为A 至F 的MM440 变频器) 加速/减速斜坡特性具有可编程的平滑功能起始和结束段带平滑圆弧起始和结束段不带平滑圆弧具有比例积分和微分 (PID) 控制功能的闭环控制将程序卡用作 CPU 的装载存储器警告与插入程序卡相关的风险插入存储卡之前，请检查并确认 CPU 当前并未执行任何操作。插入存储卡会使 CPU 切换到 STOP 模式，这可能会影响在线操作或机器的运行。意外的过程操作或机器操作可能会导致、人身伤害和/或财产损失。在插入存储卡前，请务必确保 CPU 处于离线模式且处于安全状态。要对 CPU 使用程序卡，请按以下步骤操作：1. 将程序卡插入 CPU。如果 CPU 处于 RUN 模式，则它将切换到 STOP 模式。维护 (MAINT) LED 闪烁，表示需要对存储卡进行评估。2. 对 CPU 循环上电以评估存储卡。另一种重启 CPU 的办法是通过 STEP 7 执行 STOP-RUN 切换或存储器复位 (MRES)。3. CPU 重启并对程序卡进行评估后，将擦除其内部装载存储器。CPU 随后进入您为 CPU 组态的启动模式 (RUN 或 STOP)。上传已连接 CPU 的组态STEP 7 提供两种上传已连接 CPU 的硬件配置的方法：将已连接设备作为新站上传 组态未的 CPU 并检测已连接 CPU 的硬件配置不过需要注意的是，种方法将同时上传已连接 CPU 的硬件配置和软件。将设备作为新站上传要将已连接设备作为新站上传，请按以下步骤操作：1. 从项目树的“在线访问” (Online access) 节点中展开通信接口。2. 双击“*新可访问的设备” (Update accessible devices)。3. 从检测到的设备中选择 PLC。4. 从 STEP 7 的“在线” (Online) 菜单中，选择“将设备作为新站上传 (硬件和软件)” (Upload device as new station (hardware and software)) 菜单命令。STEP 7 将同时上传硬件配置和程序块。块优化和参数传递对于简单数据类型 (例如，INT、DINT 和 REAL 型)，用户程序可以以“传值”方式传递函数块的参数。传递复杂数据类型 (例如，STRUCT、ARRAY 和 STRING) 时，可以采用“传引用”方式。用户程序传递的函数块参数通常在和该函数块相关的背景数据块 (DB) 中：通过将参数复制给背景数据块，或者，复制位于背景数据中参数，用户程序可以以“传值”方式传递简单数据类型 (例如，INT、DINT 和 REAL) 的参数。用户程序将复杂数据类型 (例如，STRUCT、ARRAY 和 STRING) 复制到用于 IN 和 OUT 参数类型的背景数据块中，或者，复制位于该背景数据块中的复杂数据类型。