

宁波市西门子模块代理商/经销商

产品名称	宁波市西门子模块代理商/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

西门子变频器MM440是全新一代可以广泛应用的多功能标准变频器。是通用型变频器，用于控制三相交流电动机速度的变频器。倍儿呱呱西门子变频器**，下面我们一起来看一下。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。西门子变频器MM440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。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STEP7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)。SIMATIC存储卡的使用寿命SIMATIC存储卡的使用寿命取决于以下等因素：每个存储器块的和写入操作次数 写入的字节数 环境温度等外部影响说明写入和操作对SIMATIC存储卡使用寿命的影响写入或操作(尤其是重复的(循环)写入/操作)将缩短SIMATIC存储卡的使用寿命。循环执行以下指令将缩短存储卡的使用寿命，具体情况取决于写入次数与数据量：CREATE_DB(通过属性“在装载存储器中创建DB”) DataLogWrite RecipeExport RecipeImport(如果目标DB位于装载存储器中) WRIT_DBL SET_TIMEZONE除了循环写入/操作之外，写入或大量数据也会SIMATIC存储卡的使用寿命造成影响MICROMASTER 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I

T 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 - 20mA 6 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 VAIN
2 0 - 10 V 0 - 20mA 2 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运行期间的特性对于在线显示以及诊断缓冲区中的显示 (模块正常或模块故障) ，STEP 7 都将使用设备组态而不是不同的实际组态。示例：一个模块输出诊断数据。该模块组态插入插槽 4 ，但实际却插入插槽 3 。在线视图将指示已组态的插槽 4 存在故障。在实际组态中，插槽 3 中的模块通过 LED 显示屏指示错误。如果已在控制数据记录中将模块组态为丢失 (0 个条目) ，则自动化系统会按如下方式运行： 在控制数据记录中被标识为不存在的模块不会提供诊断并且它们的状态始终为正常。值状态正常。 对不存在的输出量的直接写访问或对不存在的输出量的过程映像的写访问将不产生任何影响；CPU 不会报告任何访问错误。 对不存在的输入量的直接读访问或对不存在的输入量的过程映像的读访问将为每个输入生成一个“ 0 ”值；CPU 不会报告任何访问错误。 向不存在的模块写入数据记录将不产生任何影响；CPU 不会报告任何错误。 尝试从不存在的模块读取数据记录将生成错误，因为 CPU 无法返回一个有效的数据记录。安全电路的设计中应包含以下任务： 标识任何可能造成危险的不正确或意外的执行器操作。 标识可确保操作不危险的条件，并确定如何独立于 PLC 检测这些条件。 标识上电和断电时 PLC 如何影响过程，并标识检测错误的方式和时间。此信息仅用于设计正常和预期的异常操作。出于安全考虑，不应依赖此“佳情况”方案。 设计可独立于 PLC 来阻止危险运行的手动或机电安全替代装置。 从独立于 PLC 的电路提供相应状态信息，以便程序和任何操作员界面具有必要的信息。 标识针对过程安全运行的任何其它安全相关要求。