

区的范围，就必须使用外设寻址了。CPU315-2DP的技术数据（节选）对于400的CPU而言，以CPU-4162DP为例（如所示），输入/输出均16KB，过程映像区默认为512个字节，但可调整为16KB。当访问地址超出了默认的过程映像区范围时，我们就要做以下选择了：或者修改过程映像区的大小或者采用外设寻址CPU416-2DP的技术数据（节选）输入/输出模块地址未分配给过程映像区特别是对于S7-400系列CPU而言，要想使用过程映像区，需给输入/输出模块地址分配过程映像，OB1-PI或者PIP中的一个（详见《S7-300/400进阶笔记2：过程映像区的分类及其更新机制》一文）。因为此坐标系左方是未来，而右方是过去。下图是电阻的。电压函数电流函数同相。下图是三者串联的情况，没画相量图和波形图。但从指针的变化可以判断：电流相同时，电感和电容的电压函数反相。没画总电压，因为总电压有可能超前于总电流，也有可能滞后于总电流，也有可能两者同相，同相时为谐振状态。以前还做过这种，元件右边标的是电压电流的参考方向。用不同的颜色描述电压的大小，蓝色黄色红色；用不同的粗细和箭头描述电流的大小和方向，而且把电感、电容充能的效果也做进去了，电流时电感磁场能，电容电场能。云段落】两相电机时，齿槽转矩由四次谐波构成，设计时主要考虑消除四次谐波。定子与转子齿距进行微小变化，使部分交链磁通减小，距角特性的峰值转矩减小。目前，销售的两相步进电机，除特殊用于制动等方面，一般均采用微调节距或改变形状构造，减小齿槽转矩。下图为两相步进电机的例子，齿槽转矩使距角特性产生畸变。两相电机的齿槽转矩为距角特性周期的1/4，即变成四次谐波。定子电流与**磁铁转子磁通的距角特性的理论值为虚线所示的正弦波，此曲线叠加上齿槽转矩产生的四次谐波，合成为粗线描述的畸变转矩曲线，距角特性畸变，则成为非正弦波，引起位置精度变差，振动和噪音变大。圆木上需要钻穿线孔，可先用锥子钻出小孔，然后用扩孔锥将小孔扩大，以利较粗的电线穿过，这是又一种多功能电工刀。多功能电工刀除了刀片以外，有的还带有尺子、锯子、剪子和开啤酒瓶盖的开瓶扳手等工具。电线、电缆的接头处常使用塑料或橡皮带等作加强绝缘，这种绝缘材料可用多功能电工刀的剪子将其剪断。电工刀上的钢尺，可用来检测电器尺寸。电工刀是电工常用的一种切削工具。芯线截面大于4mm²的塑料硬线须用电工刀剖削绝缘层。