

忻州西门子PLC通讯电缆6XV1840-2AH10

| | |
|------|-------------------------------|
| 产品名称 | 忻州西门子PLC通讯电缆6XV1840-2AH10 |
| 公司名称 | 浔之漫智控技术（上海）有限公司 |
| 价格 | .00/件 |
| 规格参数 | 品牌:西门子 型号:PLC 西门子:代理商 |
| 公司地址 | 上海市松江区石湖荡镇塔汇路755弄29号1幢一层A区213 |
| 联系电话 | 18717946324 18717946324 |

产品详情

忻州西门子PLC通讯电缆6XV1840-2AH10

西门子SM326数字量输出模块西门子SM326数字量输出模块

模板的诊断及过程监视 ---- S7-300有多种输入/输出模板具有智能功能：

对信号进行监视 (诊断)

对过程信号进行监视 (过程中断)

诊断 ---- 通过诊断可以确定模板所获取的信号(例如数字量模板) 或模拟量处理 (例如模拟量模板) 是否正确。在诊断评估中，可参数化的诊断信息与不可参数化的诊断信息有区别。

可参数化的诊断信息：通过相应的参数始能诊断信息的发送

不可参数化的诊断信息：不管是否参数化均可发送诊断信息

---- 如果发送诊断信息(例如无编码器电源)，则模板执行一个诊断中断。此时CPU中断执行用户程序，或中断执行低优先级的中断，来处理相应的诊断中断功能块(OB 82)。

数字量输入/输出模板

诊断信息

无编码器电源 无外部辅助电压 无内部辅助电压 熔断器熔断 模板参数

可能的错误原因

编码器电源过载 编码器电源与 M 短路 模板 L 无电压 模板 L 无电压内

诊断信息

看门狗故障 EPROM故障 RAM故障 过程报警 丢失

可能的错误原因

高电磁干扰模板损坏 高电磁干扰模板损坏 高电磁干扰模板损坏 过程中

| | | |
|----|-------------------------------|----------------|
| 错误 | 部模板 熔断器损坏 内部模板熔断器损坏 传向模板的参数错误 | 断到达时间快于CPU处理时间 |
|----|-------------------------------|----------------|

| | | | |
|----------------------|--|---------------|--|
| 模拟量输入模板 | | | |
| 诊断信息 | 可能的错误原因 | 诊断信息 | 可能的错误原因 |
| 无外部电压组态/参数错误 共模故障 断线 | 模板L 无电压 传向模板的参数错误 输入(M)与测量电路的参考电势差 UCM太高 编码器连接阻抗太高模板和传感器之间断线通道开路 | 测量范围下溢 测量范围上溢 | 输入值低压下限 测量范围4至20mA，1至5V： - 传感器极性接反 - 测量范围选择错误输入值超过上限 |

| | | | |
|--------------|-------------------|---------|---|
| 模拟量输入模板 | | | |
| 诊断信息 | 可能的错误原因 | 诊断信息 | 可能的错误原因 |
| 无外部电压组态/参数错误 | 模板L 无电压 传向模板的参数错误 | 对地短路 断线 | 输出过载输出QV与MAN A短路 执行器阻抗太高 模拟与执行器之间断线通道开路 |

过程中断

通过过程中断，可以对过程信号进行监视和响应。数字量输入模板根据设置的参数，模板可以对每个通道组进行过程中断，可以选择信号变化的上升沿、下降沿或两个沿均可。CPU中断执行用户程序，或中断执行低优先级的中断，来处理相应的诊断中断功能块 (OB 40)。信号模板可以对每个通道的一个中断进行暂存。模拟量输入模板通过上限值和下限值定义一个工作范围。模板将对测量值与这些限制值进行比较。如果超限，则执行过程中断。CPU中断执行用户程序，或中断执行低优先级的中断，来处理相应的诊断中断功能块 (OB 40)。

S7-300PLC中的FB和FC的分别？FB带有自己的背景DB而FC没有自己的背景DB，用FC和FB有什么分别呢，他们都能实现控制功能，到底该用FB还是该用FC，什么时候用FB什么时候用FC？

FB与FC没有太大的差别，FB带有背景数据块，而FC没有。所以FB带上不同的数据块，就可以带上不同的参数值。这样就可以用同一FB和不同的背景数据块，被多个对象调用。

FC和FB像C中的函数，只不过FB可以生成静态变量，在下次函数调用时数据可以保留，而FC的变量只在调用期内有效，下次调用又重新更换。每次调用FC的I/O区域必须要自己每次手动输入，而FB就不要，省去不少麻烦,如果在上位机控制直接输入DB控制地址就可以。

举个例子来说，有50台电机需要控制，这些电机除了参数不一样，控制流程上是一

样的，每个

电机需要不同的参数去运行，运行中的过程参数要参与到下一次的控制过程中。

这个要求，用FC做的话，你需要针对不同的电机分配好DB块，来逐一的确认参数地址，不能混

淆，保存和调用不能出错，可以想象会有多麻烦。如果用FB来做呢？写好控制过程和定义的参

数的调用就可以了。针对电机重复调用同一个FB，每次调用一个独立的DB作为背景数据块

，*不必理会背景DB中的数据是怎么存储的。如果功能需要修改，只要修改该FB就行了。

还有其他的例子，比如PID、比如流量累计等等。

fc就相当于流水线，加工完就过去了！没有任何纪录。fb+db不但可以加工，还能记录数据的。

一般有多个设备的时候，我们编写一个fb然后多次调用，自动生成相应的db，这样简化了我们

的工作。

FB的变量声明表中有静态变量,并可以进行多级的参数传递,因此在调用FB时需生成背景数据块,

而FC则没有这些.FB可以替代FC,反之则不行.

多级的参数传递即所谓的MULTIINSTANCE，你可以把FB，DB做为另外一个FB中的函数来调用，

如在FB2中可以使用FB1中的参数，而终只生成一个背景数据块。

Zane:

FB其实不会占用过多的资源，因为一个程序总是有这些变量的，无论是全局的还是局部变量。

我现在，大量使用的是FB，FC只用来编一些逻辑，及简单的子程序，或仅仅几个CALL指令调用

FB。使用FB及局部变量,更有利于程序的模块化,增加程序的可移植性,就象西门子公司提供的FB

块.

其实FB和FC根本的区别是：FB支持静态变量，而FC只支持临时变量。

静态变量：是调用FB返回时，仍然要为FB保留此变量区，因此不会改变这一区域的数据值。临

时变量却没有这样的特性。

所以在FC中如果在对临时数据变量处写入确定的数据前，就去读时就可能产生不可预见的结果

，而对于静态变量却不会，因为它会保留你上次写入的结果。

万泉河：

咱们编制的控制程序，FB极少用到。所说的用FB来替代FC实用的情况，更是少见，有谁曾经把

FC全部用光啦？恐怕系统都不能负担了。