

西门子低压电器总代理商|总代理

产品名称	西门子低压电器总代理商 总代理
公司名称	浔之漫智控技术-西门子PLC代理商
价格	666.00/件
规格参数	品牌:西门子 产品规格:模块式 产地:德国
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室
联系电话	15221406036

产品详情

西门子低压电器总代理商|总代理

变频器控制方式的选择由负荷的力矩特性所决定，电动机的机械负载转矩特性根据下列关系式决定：

$$p = t n / 9550$$

式中：p——电动机功率(kw)

t——转矩(n. m)

n——转速(r/ min)

转矩t与转速n的关系根据负载种类大体可分为3种[2]。

(1)即使速度变化转矩也不大变化的恒转矩负载，此类负载如传送带、起重机、挤压机、

压缩机等。

(2)随着转速的降低，转矩按转速的平方减小的负载。此类负载如风机、各种液体泵等。

(3)转速越高，转矩越小的恒功率负载。此类负载如轧机、机床主轴、卷取机等。

MICROMASTER430无过滤器3AC380-480 V +10/-10% ， 47-63 HZ平方转矩功率7.5 kW的超载110%60秒， 140%3 S245 X185 X195（高x宽x）防护等级IP20环境温度。
-10到40 。 C时不AOP/ BOP

1、 200V-240V \pm 10%，单相/三相，交流，0.12kW-45kW；380V-480V \pm 10%，三相，交流，0.37kW-250kW；2、矢量控制方式，可构成闭环矢量控制，闭环转矩控制；3、高过载能力，内置制动单元；4、三组参数切换功能。控制功能：线性v/f控制，平方v/f控制，可编程多点设定v/f控制，磁通电流控制免测速矢量控制，闭环矢量控制，闭环转矩控制，节能控制模式；5、标准参数结构，标准调试软件；6、数字量输入6个，模拟量输入2个，模拟量输出2个，继电器输出3个；7、独立I/O端子板，方便维护；8、采用BiCo技术，实现I/O端口自由连接；9、内置PID控制器，参数自整定；10、集成RS485通讯接口，可选PROFIBUS-DP/Device-Net通讯模块；11、具有15个固定频率，4个跳转频率，可编程；12、可实现主/从控制及力矩控制方式；13、在电源消失或故障时具有"自动再启动"功能；14、灵活的斜坡函数发生器，带有起始段和结束段的平滑特性；15、快速电流限制，防止运行中不应有的跳闸；16、有直流制动和复合制动方式提高制动性能。

PLC控制与继电器控制有什么区别 plc控制的出现是为了克服继电器控制在编程、维护等方面存在的缺点，它们的区别主要体现在以下几点。 1. 逻辑控制方式

(1)继电器控制：利用各电气元件机械触点的串、并联组合成逻辑控制；采用硬线连接，连线多而复杂，使以后的逻辑修改、增加功能很困难。 (2) PLC控制：以程序的方式存储在内存中，改变程序，便可改变逻辑；连线少、体积小、方便可靠。

2. 顺序控制方式 (1)继电器控制：利用时间继电器的滞后动作来完成时间上的顺序控制：时间继电器内部的机械结构易受环境温度和湿度变化的影响，造成定时的精度不高。(2) PLC控制：由半导体电路组成的定时器以及由晶体振荡器产生的时钟脉冲计时，定时精度高；使用者根据需要，定时值在程序中可设置，灵活性大，定时时间不受环境影响。

3. 控制速度 (1)继电器控制：依靠机械触点的吸合动作来完成控制任务，工作频率低，工作速度慢。(2) PLC控制：采用程序指令控制半导体电路来实现控制，稳定、可靠，运行速度大大提高。4. 灵活性和扩展性 (1)继电器控制：系统安装后，受电气设备触点数目的有限性和连线复杂等原因的影响，系统今后的灵活性、扩展性很差。(2) PLC控制：具有的输入与输出模块；连线少，灵活性和扩展性好。

5. 计数功能 (1)继电器控制：不具备计数的功能。(2) PLC控制：PLC内部有特定的计数器，可实现对生产设备的步进控制。

6. 可靠性和可维护性 (1)继电器控制：使用大量机械触点，触点在开闭时会产生电弧，造成损伤并伴有机械磨损，使用寿命短，运行可靠性差，不易维护。(2) PLC控制：采用微电子技术，内部的开关动作均由无触点的半导体电路来完成；体积小，寿命长，可靠性高，并且能够随时显示给操作人员，及时监视控制程序的执行状况，为现场调试和维护提供便利。

1、DTU的默认设置是什么？答：默认设置如下:8位数据位/无奇偶校验/1位停止位、波特率115200bps数据传输速率：115200bps2、怎么样查找 DTU 内模块当前的版本？答：使用指令 AT+CGMR或ati3、在使用超级终端时，当键入 AT 指令时奇怪的字符串？答：这可能是由于超级终端的串口的波特率和 module/DTU的串口的波特率不匹配造成的。使用 AT+IPR？来检测 DTU/Module 串口速率，然后检测超级终端的配置。4、DTU 可以在Windows 3.x、Windows 95、Windows 98、Windows NT或者Linux等操作下工作吗？答：DTU和具体操作无关，是采用全工作，

只要设备有往它的串口发送数据，DTU就可以正常工作。5、在 AT TEXT如何发送息？答：首先，确认 AT+CMGF=1，通过 AT+CSDH=1 您可以更多结果代码信息。检查短消息服务中心地址是否正确，通过指令 AT+CSCA？然后，使用如下指令：AT+CMGS=“ ”>输入文本内容，以 CTRL Z 结束+CMGS：XXOK6、在 AT PDU 下发送不了息是什么原因？答：检查 PDU 是否正确。使用指令 AT+CMGF=0。如果您对于 PDU 下息的代码不是很熟悉的话，那么您可以按照如下操作：AT+CMGF=1（设置 TEXT）AT+CMGW（写入一条息）AT+CMGF=0（设置 PDU）AT+CMGR（读取您所写入的息）7、如何检查DTU有没有登陆GPRS/CDMA网络？答：检测为：在AT 命令态

一般信息

量程

100 vol.% O₂（压力超过 2000 hPa 时：25 vol.% O₂）

零点迁移时的测量量程

如果选用合适的标准，在 0...100 Vol% 间任何一点均可设为零点（参见表 1）

操作位置

前壁板，垂直

符合

CE 标记，符合标准 EN 50081-1、EN 50082-2

设计，外壳

防护等级

IP65，符合标准 EN 60529，通风受限的外壳，符合标准 EN 50021

重量	约 28 kg
----	---------

电气性能

辅助电源	100 ~ 120VAC (额定范围 90V ~ 132V) , 48 ~ 63 Hz 或 200 ~ 240VAC (额定范围 180V ~ 264 V) , 48 ~ 63 Hz
------	---

功耗	大约 35 VA ; 加热版本时大约 330 VA
----	---------------------------

EMC (电磁兼容性)	符合 NAMUR NE21 (08/98)和 EN 61326 的标准要求
---------------	---------------------------------------

电气安全	符合 EN 61010-1
------	---------------

带加热机型	过压分类II
-------	--------

不带加热机型	过压分类III
--------	---------

保险丝 (不带加热器)

100 ... 120 V	F3 : 1 T/250 ; F4 : 1 T/250
---------------	-----------------------------

200 ... 240 V	F3 : 0.63 T/250 ; F4 : 0.63 T/250
---------------	-----------------------------------

保险丝值 (带加热器)	F1 : 1 T/250 ; F2 : 4 T/250
---------------	-----------------------------

F3 : 4 T/250 ; F4 : 4 T/250

7、变频器用于变极电动机时，应充分注意选择变频器的容量，使其大额定电流在变频器

的额定输出电流以下。另外，在运行中进行极数转换时，应先停止电动机工作，否则，会造成电动机空转,恶劣时会造成变频器损坏。

8、驱动防爆电动机时，变频器没有防爆构造，应将变频器设置在危险场所之外。

9、使用变频器驱动齿轮减速电动机时，使用范围受到齿轮转动部分润滑方式的制约。润滑油润滑时，在低速范围内没有限制；在超过额定转速以上的高速范围内，有可能发生润滑油用光的危险。因此，不要超过高转速容许值。

10、变频器驱动绕线转子异步电动机时，大多是利用已有的电动机。绕线电动机与普通的鼠笼电动机相比，绕线电动机绕组的阻抗小。因此，容易发生由于纹波电流而引起的过电流跳闸现象，所以应选择比通常容量稍大的变频器。一般绕线电动机多用于飞轮力矩gd²较大的场合，在设定加减速时间时应多注意。

状态字是学习S7-300/400的难点之一。状态位一共9位，我曾经有一个疑问，为什么从来没有看到某些状态位在用户程序中出现？深入学习后才知道，有3个状态位与用户程序无关，初学者完全可以不用管它们。它们是检测位/FC、状态位/STA和或位/OR。

S7-200等plc

用LD和LDI指令来表示电路块开始的常开触点和常闭触点。S7-300/400没有这样的指令，它是用检测位/FC的状态位来检测逻辑程序段的开始，或串并联电路块的条指令。下面是一个程序段的程序：

A I0.0

A I0.1

= Q0.0

执行条A指令时，检测位为0，CPU将I0.0的值存入状态字的第1位RLO（逻辑运算结果）。这条指令并不做“与”运算，因为它只有一个操作数，也不可能做“与”运算。

可以把条A指令改为O（“或”）、X（“异或”）指令，它们都是将该指令中I0.0的值保存到RLO。

状态字的第2位为状态位（STA），STA位与位逻辑指令中的位变量的值一致。它只是用于语句表的程序状态监控。

状态字的第3位为或位（OR），在将两条串联电路并联时，CPU首先计算出两条串联电路的“与”运算结果，然后将结果存入或位，然后再对它们做“或”运算。

从上面的分析可知，这3个状态位用于CPU的内部操作或监控，它们与用户程序毫无关系。下面还有两个有力的证据可以确认这个结论。

1) 指令“L STW”将状态字装载到累加器1，但是它不装载状态字的检测位/FC、STA和OR位。为什么？因为这3位与用户程序无关，用户程序得到它们也没用。

2) 与状态位有关的指令有逻辑控制指令和状态位触点指令，这些指令都与这3个状态位无关