

# 荆门西门子PLC代理商

产品名称	荆门西门子PLC代理商
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

荆门西门子PLC代理商PROFIdrive

应用等级 针对实际应用流程的不同范围和类型，提供了不同应用等级的 PROFIdrive。在 PROFIdrive 中一共分 6 个应用等级，下文会介绍其中较为重要的 3 个。等级 1 (AK1):驱动由 PROFIBUS/PROFINET 传送的转速设定值控制。整个转速控制在驱动中进行。典型应用：控制水泵和风扇的简易变频器。等级 3 (AK3):此处，除了转速控制外，驱动还具有位置闭环控制。因此，在上级控制器上运行工艺过程时，变频器作为自控的简易定位驱动工作。定位任务可以通过 PROFINET (或 PROFIBUS) 传送到该驱动控制器并启动。等级 4 (AK4):该 PROFIdrive 应用等级定义了一种转速设定值接口：转速闭环控制在变频器中，位置闭环控制在控制器中，它通常应用在机器人和机床上，因为这种应用通常需要多个驱动协调运行。运动控制主要由中央数控系统 (NC) 实现。位置环通过总线连接，也就是说，控制系统与驱动之间的通讯必须等时同步进行。根据 PROFIdrive

应用等级选择报文下表列出了通过哪些报文可以达到哪些 PROFIdrive 应用等级：根据 PROFIdrive

应用等级选择报文  
报文(p0922 = x)描述等级 1 等级 3 等级 4  
1 转速设定值 16 位 x 2 转速设定值 32 位  
2 转速设定值 32 位，1 个位置编码器  
3 转速设定值 32 位，2 个位置编码器  
4 转速设定值 32 位，1 个位置编码器和动态伺服控制  
5 转速设定值 32 位，2 个位置编码器和动态伺服控制  
6 基本定位器，含运行程序段选择  
7 基本定位器，含设定值直接给定 (MDI)  
8 20 转速设定值 16 位，用于 VIK-NAMUR  
9 81 标准编码器  
10 82 标准编码器，提供转速实际值  
11 16 位  
12 83 标准编码器，提供转速实际值  
13 32 位  
14 102 转速设定值 32 位，1 个位置编码器和转矩降低  
15 103 转速设定值 32 位，2 个位置编码器和转矩降低  
16 105 转速设定值 32 位，1 个位置编码器、转矩降低和动态伺服控制  
17 106 转速设定值 32 位，2 个位置编码器、转矩降低和动态伺服控制  
18 110 基本定位器，含设定值直接给定 (MDI)、倍率和位置实际值  
19 111 基本定位器，含设定值直接给定 (MDI)、倍率、位置实际值和转速实际值  
20 116 转速设定值 32 位，2 个位置编码器、转矩降低、动态伺服控制和更多实际值  
21 118 转速设定值 32 位，2 个位置编码器、转矩降低、动态伺服控制、更多实际值和 2 个外部编码器  
22 125 动态伺服控制，带转矩前馈控制，1 个位置编码器 (编码器 1)  
23 126 动态伺服控制，带转矩前馈控制，2 个位置编码器 (编码器 1 和 2)  
24 136 动态伺服控制，带转矩前馈控制、2 个位置编码器 (编码器 1 和 2) 和 4

个跟踪信号138动态伺服控制，带转矩前馈控制、2个外部位置编码器（编码器2和3）和4个跟踪信号139转速控制/位置控制，带动态伺服控制、转矩前馈控制，1个位置编码器、夹紧状态和附加实际值146转速控制/位置控制，带转矩前馈控制，2个位置编码器（编码器1和2）附加实际值，自适应参数148转速控制/位置控制，带转矩前馈控制，2个外部位置编码器（编码器2和3）附加实际值，自适应参数149转速控制/位置控制，带动态伺服控制、转矩前馈控制，1个位置编码器、夹紧状态，附加实际值和自适应参数166

配备两个编码器通道和HLA附加信号的液\*（HLA）220转速设定值32

位，用于金属工业352转速设定值16位，用于PCS7370电源模块371电源

金属工业390控制单元，具有数字量输入DI0...DI15和数字量输出DO8...DO15

和DO15391控制单元，具有数字量输入DI0...DI15、数字量输出DO8...DO15和

2个测头392控制单元，具有数字量输入DI0...DI15、数字量输出DO8...DO15和

6个测头393控制单元，具有数字量输入DI0...DI22和数字量输出DO8...DO16、8

个测头和模拟量输入394控制单元，具有数字量输入DI0...DI22和数字量输出DO8...DO16

和DO16395控制单元，具有数字量输入DI0...DI22、数字量输出DO8...DO16和

16个测头700附加PZD-0/3701附加PZD-2/5750附加

PZD-3/1999自由互联和长度动态伺服控制(DSC)PROFIdrive

协议中包含了“动态伺服控制”的控制方案。该方案以PROFIdrive应用等级4

为前提，除了转速设定值，也传送位置控制器增益系数KPC和控制差XERR。借助这些数据可在驱动中

计算位置控制器。位置设定值插补继续在控制系统中进行。这样可显著提升PROFIdrive应用等级4中的

位置控制回路的动态刚性通讯网卡，通讯模块，6GK系列，6ED系列，6EP系列。变频调速器6RA70，6R

A80，6SE70，MM4系列及变频调速器配件装置均有备货6SE7090，C98043等系列。伺服及控制系统（PLC

）6DD，6SN，6DC，6FM，6FC，6SY，6SL系列6SN1145-1BA01-0DA1、比较指令2-22.2?I

整数比较（16位）格式= $=I$ ， $<I$ ， $>I$ ， $<I$ ， $>I$ ， $=I$ 指令说明使用整数（16

位）比较指令，可以将累加器2中低字的内容与累加器1中低字的内容进行比较。累加器2和累加器1

低字的内容都作为16位整数。比较的结果以RLO以及相关状态字位的设置来表示。RLO=1

表示比较的结果为“真”；RLO=0表示比较的结果为“假”。状态字位CC1和CC0

表示“小于”、“等于”或“大于”关系。状态字BR CC1 CC0 OV OS OR STA RLO /FC写： $-x \times 0 - 0 \times x$

1RLO值执行的比较指令ACCU2 > ACCU

16SN1145-1BA01-0DA1 据块调用SFB33时，都将应用初次调用所使用的消息号。STEP

7会自动分配消息号以确保消息号的一致性。用户程序内的消息号必须。SEVERITY INPUT WORD

I、Q、M、D、L、常数事件权重有效值：0至127(值为0表示高权重)此参数与该消息的处理无关。DONE

OUTPUT BOOL I、Q、M、D、L DONE状态参数：消息生成已完成ERROR OUTPUT BOOL

I、Q、M、D、L ERROR状态参数ERROR=TRUE表示处理过程中出错。有关详细信息，请参考参数STAT

US1、液位传感器及硬件接线 LT100 液位变送器是基于浮力原理设计，用于测量液位并传送

测量数据的仪表，它适用于敞口或密封的各种容器，可输出4-20mA标准电流，还可进行界面液位的测量

。液位传感器与S7-300模拟量模块的接线示意如图1所示。图1

液位传感器与模拟量模块的接线示意

图2是采用6ES7331-7KF02-0AA0模拟量输入模块与LT100液位传感器的具体接线图。图2

液位传感器与模拟量模块的具体接线2、硬件组态

(1) 模拟量模块的硬件组态如图3所示。图3模拟量模块硬件组态

(2) 进行常规属性设置。(3) 进行模拟量输入模块的地址属性设置。根据硬件接线中可以得到，PIW128开始的地址为128。(4) 故障诊断设置。模拟量输入模块可以诊断

下列故障：组态/参数分配错误；错误；断线（要求激活断线检查）；测量值超下界值；测量值超上界值

；无负载电压L+。当硬件中断触发时，OB40启动信息中的OB40\_POINT\_ADDR（LD8）

(5) 模拟量模块的输入设置。模拟量模块的输入设置包含的信息非常丰富，比如模拟量输

入模块可以诊断下列故障：组态/参数分配错误；错误；断线（要求激活断线检查）；测量值超下界值；

测量值超上界值；无负载电压L+。还有，输入传感器的类型，如测量型号是电压、电流、热电阻还是热

电偶，对应测量型号的还有测量范围。本案例的液位传感器设置为2线制电流传感器，其输入范围为4~2

0mA。3、软件编程 读取模拟量输入变量在软件编程中采用MOVE指令即可，并采用在线监控

即可获得实际值，并可以通过修改表达式数据类型来满足用户需求。