

SIEMENS西门子十堰授权代理商

产品名称	SIEMENS西门子十堰授权代理商
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

SIEMENS西门子十堰授权代理商

1. DCS集散式控制系统:FOXBORO (福克斯波罗) :I/A Series系统 :FBM (现场输入/输出模块) 顺序控制、梯形逻辑控制、事故追忆处理、数模转换、输入/输出信号处理、数据通信及处理等。TRICONEX:冗余容错控制系统、基于三重模件冗余 (TMR) 结构的现代化的容错控制器。Westinghouse (西屋) :OVATION系统、WDPF系统备件。Siemens (西门子) :MOORE (摩尔) 系统备件。Honeywell(霍尼韦尔): TDC系列、QCS系列、S9000系列备件。ABB:ADVANT OCS、MOD30、MO300、Bailey INFI90、Masterview 850、AC460、S100、S800系统备件。MOTOROLA (摩托罗拉) :MVM E147/162/166/167/172/177/187系列备件。XYCOM: VME系列总线板、可编程人机界面。2. PLC可编程控制器:Allen-Bradley (罗克韦尔) :1756/ 1771/ 1785系列、Reliance瑞恩。Schneider (施耐德) : Modicon Quantum 140处理器、输入输出模块、电源模块等。Siemens (西门子) :S5/S7系列200、300、400 ; 6AV/6GK系列备件。3. 伺服控制系统:FANUC (发那科) :伺服放大器A06B、驱动器A06B、输入输出模块A02B/A03B、PCB板A16B/A20B。Mitsubishi (三菱) :FCUA、MDS、J2S、J3系列备件。Siemens (西门子) :6SN/6FC/6FX系列, 提供数控系统(810、802D SL、810D、840D)及备件的销售。Yaskawa (安川) :伺服控制器、伺服马达、伺服驱动器。

非参数化诊断消息：

这些消息的发出是一个常规事件，即该过程与参数化无关。

如果某个诊断消息处于激活状态（例如“无传感器输入”），则模块会发起一个诊断中断（若已经为该诊断消息设置了参数，则仅在相应的参数化过程之后才会产生中断）。CPU会中断用户程序或较低优先级任务的执行，并接下来执行相关的诊断中断块（OB 82）。通过硬件中断可以监控过程信号，并且，可以触发针对信号变化的响应。

根据模块类型的不同，可以使用各种不同的诊断消息：

数字量输入/输出模块

诊断报文

可能的故障原因

无传感器输入

传感器输入过载

传感器输入至M之间存在短路

无外部辅助电压

模块无 L+ 电压

无内部辅助电压

内部模块丝故障

丝烧断

内部模块丝故障

模块中的参数不正确

传输到模块的参数不正确

时间监控功能已经编址（看门狗）

高电磁干扰

模块故障

EPROM 故障

RAM 故障

硬件中断丢失

硬件中断到来的速度超过了CPU的处理能力

硬件中断

通过硬件中断可以监控过程信号，并且，可以触发针对信号变化的响应。

数字量输入模块：

根据参数设置的不同，针对每个通道组，当信号状态发生改变时，模块都可以发起硬件中断，触发沿可以选用上升沿、下降沿或者混合使用上升沿和下降沿。CPU会中断用户程序或较低优先级任务的执行，并接下来执行相关的诊断中断块（OB 40）。信号模块可以缓冲一次中断/通道。

模拟量输入模块：

通过上限值和下限值的参数值，可以设定其工作范围。模块将数字化测量值与这些极限值进行比较。当测量值违反了其中任何一个限定值时，就会触发硬件中断。CPU会中断用户程序或较低优先级任务的执行，并接下来执行相关的诊断中断块（OB 40）。如果极限高于/低于过量程/欠量程，则无法进行比较。

S7-400H

可用性更高：

发生故障时，凭借其多达4个的冗余连接，可以继续通信。必要的切换工作对于用户来说

是透明的。

工作简单；

容错处理对于用户也是透明的。可使用用于标准通讯的用户程序，无需修改。冗余功能的定义仅需在参数化阶段就可以完成。

容错通讯目前由 S7-400H（冗余和非冗余配置）和 PC 所支持。对于 PC 来说，需要使用 Redconnect 软件包（参见“SIMATIC NET 通讯系统”）。

取决于对可用性的需求，可以使用不同的组态选项：

单一总线或冗余总线。

线型拓扑和环型拓扑总线。

工作模式

CPU 417-4H、CPU 414-4H 和 CPU 412-3H 的操作系统可自主执行 S7-400H 的所有必要附加功能：

数据交换

故障响应（控制转换给备用设备）

两个子设备的同步

自检

冗余原理

S7-400H的工作符合“热备份”模式的主动冗余原理（支持故障发生时的无重启自动切换功能）。根据该原理，在*运行期间，两个子单元都处于工作状态。当故障发生时，未出现故障的设备将独立地接管过程控制。

为了确保平稳的控制接管，必须通过中央控制器链路实现高速、SIMATIC S7400底板机架6ES7400-1TA11-0AA0，可靠的数据交换。

在控制转移期间，设备自动地使用

相同的用户程序

相同的数据块

相同的过程图像内容

相同的内部数据，例如定时器、计数器、位存储单元等

这意味着，这两个设备的更新操作始终*一样，并可以在出现故障时独立地继续执行控制功能。

循环时间和反应时间的计算实例

实例I

完成安装一个 S7-400，在中央机架中安装下列模块：

一个 CPU 414-2

2个数字输入模块SM 421 ; DI 32xDC 24 V (每个模块的PI中有4个字节)

2个数字输出模块SM 422 ; DO 32xDC 24 V/0.5A (每个模块的PI中有4个字节)

用户程序

根据“指令列表”，用户程序的运行时间为12 ms。

周期时间计算

实例的周期时间由以下时间求得：

过程映像传达时间

过程映像：7 s + 16 字节 x 1.8 s = 约 0.036 ms

扫描周期检查点的操作系统运行时间：约 0.17 ms

实例的周期时间为下列的各个时间之和：

周期时间 = 12.00 ms + 0.036 ms + 0.17 ms = 12.206 ms。

实际周期时间的计算

通讯负载的容许值(缺省值：20%)：12.21 ms x 100 / (100 - 20) = 15.257 ms。

没有中断处理。

因此，舍入后的实际周期时间为15.3 ms。

长响应时间的计算

长响应时间 $15.3 \text{ ms} \times 2 = 30.6 \text{ ms}$ 。

可忽略输入和输出的延迟。

由于已将全部组件插入到中央机架中，因此不必考虑 DP 周期时间。

因此，舍入后的长响应时间为 31 ms。

实例II

完成安装具有以下模块的 S7-400：

4个数字输入模块SM 421；DI 32xDC 24 V (每个模块的PI中有4个字节)

3个数字输出模块SM 422；DO 16xDC 24 V/2A (每个模块的PI中有2个字节)

2个模拟输入模块SM 431；AI 8x13Bit (不在PI中)

2个模拟输出模块SM 432；AO 8x13Bit (不在PI中)

CPU参数

已为CPU分配了如下参数：

由通讯引起的周期负载：40%

根据“指令列表”，用户程序的运行时间为10.0 ms。

实例的理论周期时间由以下时间求得：

过程映像： $7 \text{ s} + 22 \text{ 字节} \times 1.5 \text{ s} = \text{约} 0.047 \text{ ms}$

周期时间 = $10.0 \text{ ms} + 0.047 \text{ ms} + 0.17 \text{ ms} = 10.22 \text{ ms}$ 。

通讯负载的允许值： $10.22 \text{ ms} \times 100 / (100 - 40) = 17.0 \text{ ms}$ 。

每100 ms，以0.5 ms的运行时间触发日时钟中断。在下面的周期中多可触发该中断一次：

$0.5 \text{ ms} + 0.24 \text{ ms}$ (来自表“嵌套中断引起的周期时间增加”) = 0.74 ms。

通讯负载的容许值：

$$0.74 \text{ ms} \times 100 / (100 - 40) = 1.23 \text{ ms}。$$

$$17.0 \text{ ms} + 1.23 \text{ ms} = 18.23 \text{ ms}。$$

因此，考虑了时间片的实际循环时间为 18.23 ms。

$$\text{长响应时间} 18.23 \text{ ms} \times 2 = 36.5 \text{ ms}。$$

输入和输出的延迟

- 数字输入模块 SM 421；DI 32xDC 24 V 的每个通道的输入延迟大不超过 4.8 ms

- 数字输出模块 SM 422；DO 16xDC 24 V/2A 有一个可忽略的输出延迟。

- 已为模拟输入模块 SM 431；AI 8x13Bit 分配了用于实现 50 Hz 干扰频率抑制的参数。从而会使每个通道具有 25 ms 的转换时间。由于存在 8 个激活通道，因此模拟输入模块的周期时间为 200 ms。

- 为模拟输出模块 SM 432；AO 8x13 位设定 0 到 10V 的测量范围。这使得每个通道的转换时间为 0.3 ms。由于存在 8 个激活通道，因此产生的周期时间为 2.4 ms。仍须加上阻性负载的稳定时间 0.1 ms。结果是模拟输出的响应时间为 2.5 ms。

由于已将全部组件插入到中央机架中，因此不必考虑 DP 周期时间。

第1种情况：读入数字信号时，设置了一个数字输出模块的输出通道。这样致使响应时间为：

$$\text{响应时间} = 36.5 \text{ ms} + 4.8 \text{ ms} = 41.3 \text{ ms}。$$

第2种情况：读入了一个模拟值且输出了一个模拟值。这样致使响应时间为：

$$\text{响应时间} = 36.5 \text{ ms} + 200 \text{ ms} + 2.5 \text{ ms} = 239.0 \text{ ms}。$$

1. NCU 数控单元(Numerical control unit)数字控制核心NCK 的硬件装置。NCU 单元集成了 SINUMERIK 840D 数控 CPU 和 S7-300 的 PLC CPU 芯片，包括数控软件和 PLC 软件。西门子 OP270-10 操作员面板 10.4 寸 西门子 MP270B 按键式面板 10.4 寸 西门子 MP270B-6 触摸式面板 5.7 寸 西门子 MP270B-10 触摸式面板 10.4 寸 西门子 MP370 按键式面板 12 寸 SINUMERIK 840D

系统可采用全数字伺服驱动 SIMODRIVE 611D，配以 1FT，1FK 系列进给电机和 1PH 系列的主轴电机。

二 . SINUMERIK 840D 系统的硬件安装

SINUMERIK 840D 系统各模块在安装排列时，*左侧通常为电源模块，其后为NCU 控制板，MSD 主轴驱动模块，FDD 进给驱动模块。通常，驱动模块遵循功率越大的模块越靠近左侧。

三 . NCU 数控装置a) NCU 的硬件版本NCU573.2 奔腾级处理器，大到1.5MB 的CNC 存储器和288KB 的用户存储器。*多可控制三十一个坐标轴或主轴，多至十个通道或操作方

数据块功能块统一的数字编号 通过工厂复位功能(FactoryResetfunction)可方便地恢复出厂设置
存储卡的序列号读取功能，更好地保护您的专有技术 SFC109"PROTECT"，额外的写保护选择
通过网络进行固件升级，维护极为简单

通过SFC78对装载的内容进行监视，可对信息源瓶颈做出动态响应

通过CP443-1Adv.EX41(条目号:24020919)开放的以太网通讯(Iso-on-TCP)，使其具有灵活的集成选项
优化的PROFINET-IOCP联接，条目号：24020919 与V4CPU相比，降低了后备电流

参数6ES7440-1CS00-0YE0DC/DC/DC

DC/DC/DC对应：直流24V供电，6ES7440-1CS00-0YE0性能参数24VDC输入，晶体管输出

· 开关量输入需要供电吗？开关量的输入端需要供电，S7-200本身有相应的24V电源提供具体接线请在"技术规范"内查找 · 为有的编程软件下没有Ln指令？

有两个原因：一是编程软件的版本问题，建议采用新版软件，二是只

有CPU224、226支持此指令，CPU221，CPU222没有此指令。

· 如果编程口的地址、波特率、等参数忘记了怎么办？

西门子提供一个wipeout.exe应用程序，可以恢复PLC为原厂设置，并且删除用户程序，数据块，和有的配置信息，PLC将被设置为地址2，波特率9600。WIPEOUT在DOS环境下运行，不过您一定按照提示完成。如果一次不*请重复测试，它的基本原理是这样的，PLC在上电

这初期（非常短）是以出厂设置的状态工作的，WIPEOUT只有这段时6ES7440-1CS00-0YE0性能参数间才有控制权改变PLC的设置的。以您加电和键盘操作一定要配合

好。Wipeout.exe文件拷贝在编程软件的光盘上，如果您没有欢迎下载

· 能否在CPU224中使用存储在存储卡上的CPU222的程序