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）:MVME147/162/166/167/172/177/187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：

过程映像传送时间

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 ms * 2 = 30.6 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 s + 22 字节 x 1.5 s = 约 0.047 ms

周期时间 = 10.0 ms + 0.047 ms + 0.17 ms = 10.22 ms。

通讯负载的容许值： 10.22 ms x 100/（100-40）= 17.0 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 ms + 0.24 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 ms x 100/（100-40）= 1.23 ms。

17.0 ms + 1.23 ms = 18.23 ms。

因此，考虑了时间片的实际循环时间为 18.23 ms。

长响应时间18.23 ms * 2 = 36.5 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：

响应时间 = 36.5 ms + 4.8 ms = 41.3 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：

响应时间 = 36.5 ms + 200 ms + 2.5 ms = 239.0 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SIMODRIVE611D，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