

西门子PLC卡件6ES7317-7TK10-0AB0

产品名称	西门子PLC卡件6ES7317-7TK10-0AB0
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	
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PLC卡件6ES7317-7TK10-0AB0

西门子PLC的MPI网络通讯MPI叫多点接口通信，一般用于小范围、小点数现场级通讯，可实现西门子PLC的操作面板（TP/OP）和上位机之间的数据交换，例如西门子PLCs7-200/300/400，它的通讯速率19.2Kbit-12Mbit，多可连接32个接点，通讯距离50m以内。在调试时应充分考虑各种可能的情况，对系统各种不同的工作方式、有选择序列的功能表图中的每一条支路、各种可能的进展路线，都应逐一检查，不能遗漏。发现问题后应及时修改梯形图和PLC中的程序，直到在各种可能的情况下输入量与输出量之间的关系*符合要求。

模拟量模块的硬件接线介绍

（1）CPU 224

XP集成有2路电压输入，接线方法见a：分别为A+和M、B+和M，此时只能输入 $\pm 10V$ 电压信号。

CPU 224XP还集成有1路模拟量输出信号。电流输出如图b，将负载接在I和M端子之间；电压输出如图c，将负载接在V和M端子之间。

（2）模拟量输入的接线方式

以4AI EM231模块为例，分别介绍电压、电流型输入信号的接线方式，如图所示。注意：此接线图是一个示意图，表述的是不同的接线方式，并不是指该模块只有A通道可以接入电压，B通道必须悬空，C和D通道只能接入电流。

当您的信号为电压输入时可以参考接线方法a，以此类推。

方式a. 电压输入方式：信号正接A+；信号负接A-；

方式b. 未用通道接法（不要悬空）：未用通道需短接，如B+和B-短接；

方式c. 电流输入方式（四线制）：信号正接C+，同时C+与RC短接；信号负接C-，同时C-和模块的M端短接。

方式d. 电流输入方式（两线制）：信号线接D+，同时D+与RD短接；电源M端接D-，同时和模块的M端短接。

注：具体请参见：《S7-200 ? LOGO? SITOP 参考》->模拟量模块接线。

（3）电流型信号输入接线方式

电流型信号的接线方式，分为四线制、三线制、二线制接法。这里讨论的“几线制”，是以传感器或仪表变送器是否需要外供电电源来区别的，而并不是指EM231模块需要几根信号线，或该变送器的信号线输出。

a. 四线制-电流型信号的接法：

四线制信号是指信号设备本身外接供电电源，同时有信号+、信号-两根信号线输出。供电电源可有220VAC或24VDC，接线如图所示：

b. 三线制-电流型信号的接法：

三线制信号是指信号设备本身外接供电电源，只有一根信号线输出，该信号线与电源线共用公共端，通常情况是共负端的。接线如图所示：

注：若设备的24VDC供电电源与EM231模块的供电电源不是同一个电源，那么，需要将模块的M端与该通道的负端引脚短接（如，M和C-短接）。这是为了使模块与测量通道工作在同一的参考电压，也就是等电位。下面的二线制接法同理。

c. 二线制-电流型信号的接法：

二线制信号是指信号设备本身只有两根外接线，设备的工作电源由信号线提供，即其中一根线接电源，另一根线是信号输出。接线如图所示：

C . 224XP本体集成的AI，能否接电流信号0~20mA？

1、概述优化电机功能可以在项目配置中选择，配置结束后通过施加使能命令开始优化；也可以在项目配置结束后，通过专家参数方式完成。

> 如有必要需对变频器先进行参数工厂复位（P0010=30、P0970=1）。

优化顺序:1).完成项目配置并依照电机铭牌正确输入电机额定数据及编码器类型2).执行电机数据计算P3403).电机数据静态辨识P19104).依照实际工艺要求使用STARTER 中的Trace功能调整速度环参数（调试方法参照《SINAMICS S120快速入门》）5).电机数据及控制数据动态优化P1960

电机优化条件：电机冷态，抱闸没有闭合、有效措施确保机械系统无危险

2、优化过程

a.电机数据计算P340是基于电机铭牌数据的计算（定/转子阻抗感抗等）该过程不必使能变频器。计算结束后P340自动恢复为0。

b.电机数据静态辨识P1910用于电机数据静态辨识，该过程需要使能变频器。辨识过程中1.变频器有输出电压，输出电流，2.电机可能转动大210°

P1910 = -3 接受识别结果 P1910 = -2 辨识过程中，若变频器发现编码器反向则报故障F07933，此时应检查电机或编码器方向若正确则设定P1910 = -2接受正确方向。若不正确则需修改电机接线并重新执行辨识过程。P1910 = -1数据辨识但不接受 P1910 = 0 禁止数据辨识 P1910 = 1 数据辨识并接受辨识结果

P1910=1 将计算：定子冷态阻抗P350、转子冷态阻抗P354、定子漏感P356、转子漏感P358、主电感P360。

电机数据静态辨识步骤：i. 设P1910=1ii. 使能 ON/OFF1辨识结束后P1910自动恢复为0

速度环动态特性的优化:依照实际工艺要求使用STARTER 中的Trace功能优化速度P1460/P1470、P1662/P1472（调试方法参照《SINAMICS S120快速入门》）

c.电机数据动态辨识电机数据动态辨识由P1959 + P1960配合使用

出厂默认值P1959.1、2、5、6、7、9、10都已激活P1960 = -3 接受识别结果P1960 = -2 辨识过程中，若变频器发现编码器反向则报故障F07933，此时应检查电机或编码器方向若正确则设定P1910 = -2接受正确方向。若不正确则需修改电机接线并重新执行辨识过程。P1960 = -1数据辨识但不接受P1960 = 0 禁止数据辨识P1960 = 1 数据辨识并接受辨识结果

电机数据动态辨识，需要使能变频器。辨识过程将完成：? 计算磁化曲线? 计算系统转动惯量与电机转动惯量比例（P342）等

动态辨识步骤：

1. 电机空载以**计算电机动态数据（如电机的转动惯量等）。

2. 电机带载优化，带载后系统总的转动惯量等发生变化需执行P1959=4, P1960=1以完成动态优化。

3. 如果项目配置时选择了扩展的给定通道（Extended Setpoint）斜坡函数发生器有效，建议在做空载优化时通过设置P1958=0取消（P1958仅在电机数据动态辨识时有效），同时不要使用旋转方向禁止功能P1959.14=1、P1959.15=1。

4. 若电机带载后需要测试系统转动惯量，则需根据负载及机械设备的实际情况设定斜坡上升下降时间P1958 0，然后执行P1960=1、P1958=4，优化过程中只有电流及速度限幅有效。

5. 选择优化项目

设P1960+P1959

使能 ON/OFF1

电机辨识过程中电机会加速至大转速，优化过程中只有大电流P640和大转速P1082有效，辨识结束后P1960自动恢复为0。

注：若机械系统没有条件执行电机空载优化，可直接进行带载优化，此时必须考虑机械条件限制如：机械负载惯性机械强度运动速度位移的限制等对于前三种情况（机械负载惯性、机械强度、运动速度）可适当调整P1958、P640、P1082，通过使用斜坡上升/下降时间、速度限制、电流限制来减少机械承受的压力做辅助保护。对于第四种情况（机械位置有限制）则好不做动态优化或可通过P1959.14和P1959.15做限位

对于通过S7-CPU的PROFINET接口进行的TCP/IP通信，使用通信块FB65 "TCON"、FB66 "SCON"、FB63 "TSEND" 和FB64 "TRCV"。对开放式通信，必须在数据块中每个连接的参数。使用OC Wizard工具可以使连接参数的变得简单而清晰。只有相关连接类型所必需的参数，才必须通过OC Wizard。然后，此工具会将带有全部连接描述参数的UDT或DB导入到您的STEP 7项目中。可以读取、修改、复制和归档已有的连接。OC Wizard自动集成在SIMATIC Manager的菜单中。因此，可以直接通过SIMATIC Manager调用OC Wizard。

OC Wizard的启动画面供应* 西门子轴卡6SN1118-0DJ21-0AA2全新

实例项目西门子使用已完成的数据块，给出一个简单的实例，从程序技术的角度说明使用上述块在S7-300和S7-400 CPU中实现通信的方法。此实例说明通过集成以太网接口和ISO-on-TCP协议对CPU319和CPU416之间的通信关系进行组态和编程。

实例项目的硬件设置供应* 西门子轴卡6SN1118-0DJ21-0AA2全新

注意事项

**式断路器

又称框架式断路器：能接通、承载以及分断正常电路条件下的电流，也能在规定的非正常电路条件下接通、承载的一种机械开关电器。 **式断路器的操作靠手动操作或电动合闸的。主触点闭合后，自由脱扣机构将主触点锁死。过电流脱扣器的线圈和热脱扣器的热元件与主电路串联，铝单板是采用优质铝合金板材为基材，再经过数控折弯等工序，经表面静电喷粉装饰性涂料的一种新型幕墙材料。欠电压脱扣器的线圈和电源并联。当电路发生短路或严重过载时，过电流脱扣器的衔铁吸合，使自由脱扣机构动作，主触点断开主电路。热脱扣器的热元件发热使双金属片上弯曲，推动自由脱扣机构动作。分励脱扣器则作为远距离控制用，实践证明，运用这种脱扣器能加快人们创造发明的进程而且能得到高质量的创新产品。在正常工作时，其线圈是断电的，在需要距离控制时线圈通电，衔铁带动自由脱扣机构动作，使主触点断开。 **式断路器为立体布置形式，触头系统、瞬时过电流脱扣器和分励脱扣器装在一块绝缘板上。上部装有灭弧系统，操作机构可装在正前方或右侧面，有“分”、“合”指示及手动断开按钮。其左上方装有分励脱扣器，背部装有与脱扣半轴相连的欠电压脱扣器。速饱和电流互感器或电流电压变换器套在下母线上。欠电压延时装置、热继电器或半导体脱扣器可分别装在下方。DW15-2000、3200、4000、6300断路器为立体布置形式，由底架、侧板、横梁组成框架，每相触头系统安装在底架上，上面装灭弧室。操作机构在断路器右前方，通过主轴与触头系统相连。电动操作机构通过方轴与机构连成一体装于断路器下部，作为断路器的贮能或直接闭合之用，贮能后的闭合由释能电磁铁承担。在左侧板上上方装有防回跳机构，以防止断路器在断开时弹跳。各种过电流脱扣器按不同要求装在断路器下方，欠电压，分励脱扣器及电动操作控制部分装在左侧，其中欠电压、分励脱扣器通过脱扣器与放大机构相连，以减少断路器的脱扣力。12对辅助触头供用户联接二次回路用，面板上有显示断路器工作位置的指示牌“1”“0”和“贮能”指示，还有供合闸及分闸用的按钮“1”“0”（均按下）。DW15-1000、1600断路器附有正面手动操作手柄；DW15-2500、4000附有检修用的手动操作手柄（均可卸下）。