

# 西门子TIA博途软件(经销)代理商

产品名称	西门子TIA博途软件(经销)代理商
公司名称	浔之漫智控技术（上海）有限公司-西门子模组
价格	.00/件
规格参数	西门子:全国代理
公司地址	1
联系电话	暂无

## 产品详情

### 西门子TIA博途软件(经销)代理商

西门子工控设备包括S7-200SMART、 S7-200CN、 S7-300、 S7-400、 S7-1200、 S7-1500、 S7-ET200SP 等各类工业自动化产品。公司国际化工业自动化科技产品供应商，是专业从事工业自动化控制系统、机电一体化装备和信息化软件系统

集成和硬件维护服务的综合性企业。西部科技园，东边是松江大学城，西边和全球\*\*芯片制造商台积电毗邻，作为西门子授权代理商，西门子模块代理商，西门子一级代理商，西门子PLC代理商，西门子PLC模块代理商，

，建立现代化仓

储基地、积累充足的产品储备、引入万余款各式工业自动化科技产品与此同时，我们还提供西门子G120、G120C V20 变频器；S120 V90 伺服控制系统；6EP电源；电线；电缆；

网络交换机；工控机等工业自动化的设计、技术开发、项目选型安装调试等相关服务。西门子中国有限公司授权合作伙伴——浔之漫智控技术(上海)有限公司，

向北5公里是佘山国家旅游度假区。轨道交通9号线、沪杭高速公路、同三国道、松闵路等

交通主干道将松江工业区与上海市内外连接，交通十分便利。

建立现代化仓

储基地、积累充足的产品储备、引入万余款各式工业自动化科技产品，我们以持续的卓越与服务，取得了年销

售额10亿元的佳绩，凭高满意的服务赢得了社会各界的好评及青睐。与西门子品牌合作，只为能给中国

的客户提供值得信赖的服务体系，我们

的业务范围涉及工业自动化科技产品的设计开发、技术服务、安装调试、销售及配套服务领域。

目前，将产品布局于中、高端自动化科技产品领域，主要销售西门子PLC模块，西门子交换机，西门子变频器，西门子触摸屏，西门子电机，西门子数控软件，西门子电线电缆，西门子低压产品等等。

引脚发布为参数后，参数会自动插入到参数列表中，编号从 21500 到 25999。“DCC 参数”是软件为这些参数预设的名称。说明 DCC 参数

发布的参数应有一个描述性的名称。该名称可以在功能块引脚属性中以及 SINAMICS 参数的“参数文本”中更改。发布的参数显示在“所有参数”中的访问等级“标准参数”或“扩展参数”下。对于开关量功能块引脚而言，输入 BICO 参数名为“BI p2xxxx”，输出 BICO 参数名为“BO r2xxxx”。对于模拟量功能块引脚而言，输入 BICO 参数名为“CI p2xxxx”，输出 BICO 参数名为“CO r2xxxx”。要求 编辑器中已经打开了一幅 DCC 图，并且该 DCC 图中至少插入了一个功能块。操作步骤按如下步骤将一个功能块引脚发布为 SINAMICS 参数：通过功能块引脚处的右键菜单 1. 选择需要发布为参数的功能块引脚。2. 为功能块输入选择“作为设定参数发布”右键菜单；为功能块输出选择“作为显示参数发布”右键菜单。图 6-17 通过功能块引脚处的右键菜单将引脚发布为 SINAMICS 参数 该引脚现在已标记为 DCC 参数（例如：输入 p21504，输出 r21505）。

通过建立引脚和驱动系统之间的 BICO 互联发布 1. 选择需要发布为参数的功能块引脚。2.

在引脚和表单栏之前拉一条连接线。3. 在“互联 DCC 参数和参数”对话框中选择驱动系统中的一个参数。说明

对于动态表单栏或隐藏表单栏，可以通过右键菜单“与参数互联...”创建 BICO 互联。

通过功能块引脚的属性发布 1. 选择需要发布为参数的功能块引脚。2. 打开巡视窗口。在“属性 > 常规 > SINAMICS 参数”下的 – “将功能块连接作为参数发布”下勾选：设定参数/显示参数或 – “将功能块连接作为参数发布”下勾选：BICO 参数。3.

在“发布”列的下拉菜单中选择是将引脚发布为“设定参数/显示参数”或“BICO 参数”。

功能块引脚的自动发布 当功能块输出和一个 BICO 参数互联时，功能块输出会自动发布为 BICO

输出参数。6.4.4 准备连接到驱动对象 6.4.4.1 概述 只有当 DCC 图\*\*能块引脚发布为 BICO

参数后，该引脚才可以连接到驱动的模拟量互联输入（CI）和模拟量互联输出（CO）。所有发布为 BICO 参数、REAL 型的功能块引脚都是 PU 值（即标么值、相对值），也就是说 SINAMICS DCC

中的计算只会使用相对值， $1.0 = \text{****}$ 。因此，所有设定参数也必须以相对值的形式赋值。为此，软件会自动按照参考值（r2700 到 r2707）将驱动中带单位的 CI 值 换算为相对值。在所有其它数据类型上，没有\*\*值到相对值的换算。希望以\*\*值在 DCC 图中进行计算时，进入 DCC

图和离开 DCC 图的 BICO 互联的值必须加以换算。下文举例说明了如何使用相对值和\*\*值。6.4.4.2

以单位变量来计算图 互联输入值 当 REAL

型的功能块模拟量输入（CI）与驱动系统中一个带单位的参数互联时，在 DCC 图中

该互联会自动以相对值计算。本例中，固定转速设定值为 1500 rpm，而参考转速 r2700 为 6000

rpm。因此在 DCC 图中，功能块 add\_1 和 add\_2

的输入值为“0.25”，是相对于参考转速的相对值。数值 0.25 也就是 转速 1500 rpm。为继续对信号进行处理，其他数值也必须采用相对值，如本例\*\*能块“add\_2”所示：0.25 和固定设定值

0.25 在该功能块上相加，得出数值 0.5，根据参考转速，该数值也就是转速 3000 rpm。当 REAL

型的功能块模拟量输出（CO）与驱动系统中一个带单位的参数互联时，该互联会自动作为相对值传送给驱动系统。在本例中，功能块的输出值为 0.25。参考转速为 6000

rpm，因此该值相当于 1500 rpm 的转速。该输出和参数

p1070 “主设定值”互联在一起，该值将作为相对值在驱动系统中继续功能块和驱动系统之间建立 BICO 互联时，要始终注意，在 SINAMICS DCC \*\*能块是采用\*\*值计算还是采用相对值计算，因为当 DCC

图中的某个功能块的 CO 连接到驱动系统中一个带单位的 CI 时，该功能块的 CO 总是使用相对值计算。

6.4.4.3 以\*\*变量来计算图 互联输入值 希望在 DCC

图内部采用\*\*值计算时，来自驱动系统的值会首先换算为相对值，然后该相

对值乘以将来自驱动系统的带单位的参数，便可以得出\*\*值结果。在本例中，DCC

图中的固定转速设定值是“0.25”，该值和无单位的参考转速“6000”通过 MUL 乘法功能块相乘后，得出的结果 1500 rpm。现在便可以在 DCC 图中使用该\*\*值进行计算了，正如本例图示，1500 rpm 是加法功能块“add\_1”的输入。对于 SINAMICS DCC 而言，参考值作为显示参数 r2700... r2707 提供，没有单位，可以互联。参数 r2700... r2707 的特殊之处在于，它们的数值可以 1:1 传到 SINAMICS DCC 中，而不会除以任何参考值。