

西门子PLC模块授权总经销商 6ES7590-1AE80-0AA0 S7-1500

安装导轨：482 mm

产品名称	西门子PLC模块授权总经销商 6ES7590-1AE80-0AA0 S7-1500 安装导轨：482 mm
公司名称	浔之漫智控技术(上海)有限公司
价格	.00/件
规格参数	西门子:全国代理 S7-1500:全新 德国:现货
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	15801997124 15801997124

产品详情

西门子PLC模块授权总经销商 6ES7590-1AE80-0AA0 S7-1500 安装导轨：482 mm

[6ES7590-1AE80-0AA0](#)

SIMATIC S7-1500，异型导轨 482.6 mm（大约 19 英寸）；包括接地螺栓，集成 DIN 导轨
用于安装小型物料如端子之类，断路器和继电器

对错误的响应在自动模式下和调试期间，对错误的响应取决于 ErrorBehaviour 和 ActivateRecoverMode 变量。在手动模式下，该响应与 ErrorBehaviour 和 ActivateRecoverMode 变量无关。如果 ActivateRecoverMode = TRUE 变量，则该响应还取决于所发生的错误。ErrorBehaviour ActivateRecoverMode 组态编辑器 > 执行器设置 > 将 Output 设置为响应 FALSE FALSE 当前输出值切换到“未激活”模式 (State = 0) 执行器保持在当前位置。FALSE TRUE 错误未决时的当前输出值切换到“错误监视”模式 (State = 7) 当错误未决时，执行器保持在当前位置。TRUE FALSE 替代输出值切换到“逼近替代输出值”模式 (State = 5) 执行器移动到组态的替代输出值位置。切换到“未激活”模式 (State = 0) 执行器保持在当前位置。TRUE TRUE 错误未决时的替代输出值切换到“在监视错误的同时逼近替代输出值”模式 (State = 8) 执行器移动到组态的替代输出值位置。切换到“错误监视”模式 (State = 7) 在手动模式下，PID_3Step 使用 ManualValue 作为输出值，除非出现以下错误：2000h：Feedback_PER 参数的值无效。4000h：Feedback 参数的值无效。8000h：数字位置反馈期间出错。只能通过 Manual_UP 和 Manual_DN 更改执行器的位置，不能通过 ManualValue 更改。Error 参数指示在此周期中是否已发生错误。ErrorBits 参数显示了已发生的错误。通过 Reset 或 ErrorAck 的上升沿来复位 ErrorBits。参见模式 V2 的参数状态 (页 263) 参数 ErrorBits V2 (页 267) 组态 PID_3Step V2 (页 97-98) 10.2.4.2 PID_3Step V2 的工作模式 监视过程值的限值在 Config.InputUpperLimit 和 Config.InputLowerLimit

变量中指定过程值的上限和下限。如果过程值超出这些限值，将出现错误 (ErrorBits = 0001h)。在 Config.InputUpperWarning 和 Config.InputLowerWarning 变量中指定过程值的警告上限和警告下限。如果过程值超出这些警告限值，将发生警告 (Warning = 0040h)，并且 InputWarning_H 或 InputWarning_L 输出参数会更改为 TRUE。249 指令 10.2 PID_3Step PID 控制 功能手册, 11/2022, A5E35300232-AF 限制设定值在 Config.SetpointUpperLimit 和 Config.SetpointLowerLimit 变量中指定设定值的上限和下限。PID_3Step 会自动将设定值限制在过程值的限值范围内。可以将设定值限制在更小的范围内。PID_3Step 会检查此范围是否处于过程值的限值范围内。如果设定值超出这些限值，上限和下限将用作设定值，并且输出参数 SetpointLimit_H 或 SetpointLimit_L 将设置为 TRUE。在所有操作模式下均限制设定值。限制输出值在 Config.OutputUpperLimit 变量和 Config.OutputLowerLimit 变量中指定输出值的上限和下限。输出值的限值必须位于“下端停止位”和“上端停止位”范围内。

上端停止位：Config.FeedbackScaling.UpperPointOut 下端停止位：Config.FeedbackScaling.LowerPointOut
规则：UpperPointOut OutputUpperLimit > OutputLowerLimit LowerPointOut
“上端停止位”和“下端停止位”的有效值取决于：FeedbackOn FeedbackPerOn OutputPerOn
OutputPerOn FeedbackOn FeedbackPerOn LowerPointOut UpperPointOut FALSE FALSE FALSE 无法设置
(0.0%) 无法设置 (100.0%) FALSE TRUE FALSE -100.0% 或 0.0% 0.0% 或 +100.0% FALSE TRUE TRUE -100.0%
或 0.0% 0.0% 或 +100.0% TRUE FALSE FALSE 无法设置 (0.0%) 无法设置 (100.0%) TRUE TRUE FALSE
-100.0% 或 0.0% 0.0% 或 +100.0% TRUE TRUE TRUE -100.0% 或 0.0% 0.0% 或 +100.0% 如果 OutputPerOn =
FALSE 且 FeedbackOn = FALSE，则无法限制输出值。Output_UP 和 Output_DN 将在 Actuator_H = TRUE
或 Actuator_L = TRUE 时复位。若停止位信号也没出现，则 Output_UP 和 Output_DN 将在行程时间
Config.VirtualActuatorLimit × Retain.TransitTime/100 后复位。自 PID_3Step 版本 2.3 起，可以通过
Config.VirtualActuatorLimit = 0.0 取消激活行程时间的监视和限制。输出值在 **** 时为 27648，在 -****
时为 -27648。PID_3Step 必须能够完全关闭阀门。说明与两个或多个执行器结合使用 PID_3 Step
不适合与两个或多个执行器结合使用（例如，在加热/制冷应用中），因为不同的执行器需要不同的 PID
参数以实现良好的控制响应。替代输出值 如果出现错误，PID_3Step
可输出一个替代输出值并将执行器移至变量 SavePosition 中指定的
安全位置。替代输出值必须处于输出值的限值范围内。250 PID 控制 功能手册, 11/2022, A5E35300232-AF
指令 10.2 PID_3Step 监视信号有效性 使用以下参数时，监视其有效性：Setpoint Input Input_PER
Input_PER Feedback Feedback_PER Disturbance ManualValue SavePosition Output_PER 监视 PID_3Step
采样时间 理想情况下，采样时间等于调用 OB 的周期时间。PID_3Step 指令测量两次调用之间的时间间
隔。这就是当前采样时间。每次切换工作模式以及初始启动期间，平均值由前 10 个采样时间
构成。当前采样时间与该平均值之间的差值过大时会触发错误 (ErrorBits = 0800h)。
如果存在以下情况，调节期间将发生错误：新平均值 ≥ 1.1 × 原平均值 新平均值对错误的响应
在自动模式下和调试期间，对错误的响应取决于 ErrorBehaviour 和 ActivateRecoverMode 变
量。在手动模式下，该响应与 ErrorBehaviour 和 ActivateRecoverMode 变量无关。如果
ActivateRecoverMode = TRUE 变量，则该响应还取决于所发生的错误。ErrorBeha viour
ActivateRecov erMode 组态编辑器 > 执行器设置 > 将 Output 设置为 响应 FALSE FALSE 当前输出值
切换到“未激活”模式 (State = 0) 执行器保持在当前位置。FALSE TRUE 错误未决时的当前输出值
切换到“错误监视”模式 (State = 7) 当错误未决时，执行器保持在当前位置。TRUE FALSE
替代输出值 切换到“逼近替代输出值”模式 (State = 5) 执行器移动到组态的替代输出值位置。
切换到“未激活”模式 (State = 0) 执行器保持在当前位置。TRUE TRUE 错误未决时的替代输出值
切换到“在监视错误的同时逼近替代输出值”模式 (State = 8) 执行器移动到组态的替代输出值位置。
切换到“错误监视”模式 (State = 7) 在手动模式下，PID_3Step 使用 ManualValue
作为输出值，除非出现以下错误：2000h：Feedback_PER 参数的值无效。4000h：Feedback
参数的值无效。8000h：数字位置反馈期间出错。只能通过 Manual_UP 和 Manual_DN
更改执行器的位置，不能通过 ManualValue 更改。Error 参数指示在此周期中是否已发生错误。ErrorBits
参数显示了已发生的错误。通过 Reset 或 ErrorAck 的上升沿来复位 ErrorBits。参见 模式 V2 的参数状态
(页 263) 参数 ErrorBits V2 (页 267) 组态 PID_3Step V2 (页 97-98) 10.2.4.2 PID_3Step V2 的工作模式
监视过程值的限值在 Config.InputUpperLimit 和 Config.InputLowerLimit
变量中指定过程值的上限和下限。如果过程值超出这些限值，将出现错误 (ErrorBits = 0001h)。在

Config.InputUpperWarning 和 Config.InputLowerWarning 变量中指定过程值的警告上限和警告下限。如果过程值超出这些警告限值，将发生警告 (Warning = 0040h)，并且 InputWarning_H 或 InputWarning_L 输出参数会更改为 TRUE。249 指令 10.2 PID_3Step PID 控制 功能手册, 11/2022, A5E35300232-AF 限制设定值在 Config.SetpointUpperLimit 和 Config.SetpointLowerLimit 变量中指定设定值的上限和下限。PID_3Step 会自动将设定值限制在过程值的限值范围内。可以将设定值限制在更小的范围内。PID_3Step 会检查此范围是否处于过程值的限值范围内。如果设定值超出这些限值，上限和下限将用作设定值，并且输出参数 SetpointLimit_H 或 SetpointLimit_L 将设置为 TRUE。在所有操作模式下均限制设定值。限制输出值在 Config.OutputUpperLimit 变量和 Config.OutputLowerLimit 变量中指定输出值的上限和下限。输出值的限值必须位于“下端停止位”和“上端停止位”范围内。

上端停止位：Config.FeedbackScaling.UpperPointOut 下端停止位：Config.FeedbackScaling.LowerPointOut
规则：UpperPointOut OutputUpperLimit > OutputLowerLimit LowerPointOut
“上端停止位”和“下端停止位”的有效值取决于：FeedbackOn FeedbackPerOn OutputPerOn
OutputPerOn FeedbackOn FeedbackPerOn LowerPointOut UpperPointOut FALSE FALSE FALSE 无法设置
(0.0%) 无法设置 (100.0%) FALSE TRUE FALSE -100.0% 或 0.0% 0.0% 或 +100.0% FALSE TRUE TRUE -100.0%
或 0.0% 0.0% 或 +100.0% TRUE FALSE FALSE 无法设置 (0.0%) 无法设置 (100.0%) TRUE TRUE FALSE
-100.0% 或 0.0% 0.0% 或 +100.0% TRUE TRUE TRUE -100.0% 或 0.0% 0.0% 或 +100.0% 如果 OutputPerOn =
FALSE 且 FeedbackOn = FALSE，则无法限制输出值。Output_UP 和 Output_DN 将在 Actuator_H = TRUE
或 Actuator_L = TRUE 时复位。若停止位信号也没出现，则 Output_UP 和 Output_DN 将在行程时间
Config.VirtualActuatorLimit × Retain.TransitTime/100 后复位。自 PID_3Step 版本 2.3 起，可以通过
Config.VirtualActuatorLimit = 0.0 取消激活行程时间的监视和限制。输出值在 **** 时为 27648，在 -****
时为 -27648。PID_3Step 必须能够完全关闭阀门。说明与两个或多个执行器结合使用 PID_3Step
不适合与两个或多个执行器结合使用（例如，在加热/制冷应用中），因为不同的执行器需要不同的 PID
参数以实现良好的控制响应。替代输出值 如果出现错误，PID_3Step
可输出一个替代输出值并将执行器移至变量 SavePosition 中指定的
安全位置。替代输出值必须处于输出值的限值范围内。250 PID 控制 功能手册, 11/2022, A5E35300232-AF
指令 10.2 PID_3Step 监视信号有效性 使用以下参数时，监视其有效性：Setpoint Input Input_PER
Input_PER Feedback Feedback_PER Disturbance ManualValue SavePosition Output_PER 监视 PID_3Step
采样时间 理想情况下，采样时间等于调用 OB 的周期时间。PID_3Step 指令测量两次调用之间的时间间隔。
这就是当前采样时间。每次切换工作模式以及初始启动期间，平均值由前 10 个采样时间
构成。当前采样时间与该平均值之间的差值过大时会触发错误 (ErrorBits = 0800h)。
如果存在以下情况，调节期间将发生错误：新平均值 ≥ 1.1 × 原平均值 新平均值变量 数据类型 默认值
说明 Config.InputUpperLimit(1) REAL 120.0 过程值的上限 监控 Input 和 Input_PER，以确保符合此限值。
在 I/O 输入中，过程值*大可超出标准范围 18%（过范围）。因超
出“过程值上限”，将不再报告错误。仅识别断线和短路，然后 PID_3Step
将根据已组态的错误响应方式进行响应。InputUpperLimit > InputLowerLimit Config.InputLowerLimit(1)
REAL 0.0 过程值的下限 InputLowerLimit < InputUpperLimit Config.InputUpperWarning(1) REAL +3.40282
2e+38 过程值的警告上限 如果设置的 InputUpperWarning 超出了过程值的限值范围，则所组
态的过程值的**上限将用作警告上限。如果组态的 InputUpperWarning 值位于过程值的限值范围内