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

女装导轨:	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。 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 Manual Value 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 Manual Value 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. Output UpperLimit 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 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. Virtual Actuator Limit = 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 x 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 Manual Value
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 Manual Value 更改。 Error 参数指示在此周期中是否已发生错误。 Error Bits
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. Output UpperLimit 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 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. Virtual Actuator Limit = 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 x 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