

# 西门子PLC模块授权总经销商 6ES7592-2CX00-0AA0 S7-1500 标签纸针

产品名称	西门子PLC模块授权总经销商 6ES7592-2CX00-0AA0 S7-1500 标签纸针
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 6ES7592-2CX00-0AA0 S7-1500 标签纸针

[6ES7592-2CX00-0AA0](#)

SIMATIC S7-1500，标签纸针对 35mm 宽 S7-1500 模块 颜色：黄色，材料：薄膜，打孔；适合利用市售常见激光打印机进行打印；10 个装订页每页含 10 个条带 每个包装单位 足够用于 100 个模块

State / Retain.Mode 说明 1 预调节 预调节可确定对输出值脉冲的过程响应，并搜索拐点。

根据受控系统的\*大上升速率与死时间的函数计算\*佳的 PID 参数。预调节的要求：State = 0 或 State = 4 ManualEnable = FALSE 已对电机转换时间进行了组态或测量。

设定值和过程值均在组态的限值范围内。过程值越稳定，PID

参数就越容易计算，结果的精度也会越高。只要过程值的上升速率明显高于噪声，就可以容忍过程值的噪声。重新计算 PID 参数之前将对其进行备份并且可使用 Config.LoadBackUp 重新激活这些参数。设定值在变量 CurrentSetpoint 中冻结。

预调节成功后控制器将切换到自动模式，预调节失败后将切换到“未激活”模式。预调节阶段通过 SUT.State 变量来指示。2 \*\*调节 \*\*调节将使过程值出现恒定受限的振荡。根据该振荡的幅度和频率对 PID 参数进行调节。对预调节期间与 \*\*调节期间的过程响应之间的差异进行分析。所有 PID 参数都根据结果重新计算。 \*\*调节得出的 PID 参数 通常比预调节得出的 PID 参数具有更好的主控和扰动特性。PID\_3Step 将自动尝试生成大于过程值噪声的振荡。

过程值的稳定性对 \*\*调节的影响非常小。 \*\*调节前会备份 PID 参数。可以使用 Config.LoadBackUp 重新激活这些参数。设定值在变量 CurrentSetpoint 中冻结。 \*\*调节的要求：

已对电机转换时间进行了组态或测量。设定值和过程值均在组态的限值范围内。ManualEnable = FALSE 自动模式 (State = 3)、未激活模式 (State = 0) 或手动模式 (State = 4)

在以下模式下启动 \*\*调节时，具体情况如下所述：自动模式 (State = 3) 如果希望通过调节来改进现有

PID 参数，请在自动模式下启动\*\*调节。PID\_3Step 将使用现有的 PID 参数控制系统，直到控制回路已稳定并且\*\*调节的要求得到满足为止。之后才会启动\*\*调节。未激活模式 (State = 0) 或手动模式 (State = 4) 总是先启动预调节。已确定的 PID 参数将用于控制，直到控制回路已稳定并且\*\*调节的要求得到满足为止。如果 PIDSelfTune.TIR.RunIn = TRUE，则将跳过预调节，并将尝试利用\*小或\*大输出值来达到设定值。这可能会增加超调量。随后将自动启动\*\*调节。 \*\*调节成功后，控制器将切换到自动模式。如果\*\*调节未成功，则控制器将切换到“未激活”模式。 \*\*调节阶段使用 TIR.State 变量来指示。 3 自动模式在自动模式下，PID\_3Step 会按照指定的参数来控制受控系统。如果满足下列要求之一，则控制器将切换到自动模式：预调节成功完成 \*\*调节成功完成 将 Retain.Mode 变量的值更改为 3。当 CPU 启动或从 Stop 模式切换为 RUN 模式时，PID\_3Step 会以\*近激活的工作模式启动。要使 PID\_3Step 保持在“未激活”模式下，应设置 RunModeByStartup = FALSE。自动模式下会考虑 ActivateRecoverMode 变量。 289 指令 10.2 PID\_3Step PID 控制 功能手册, 11/2022, A5E35300232-AF State / Retain.Mode 说明 4 手动模式在手动模式下，在 Manual\_UP 和 Manual\_DN 参数或 ManualValue 参数中指定手动输出值。在发生错误时执行器是否可移动到输出值的情况将在 ErrorBits 参数中说明。如果 Retain.Mode = 4 或 ManualEnable 处于上升沿，将启用此工作模式。如果 ManualEnable 变为 TRUE，则只有 State 将发生更改。Retain.Mode 将保留其当前值。 ManualEnable 处于下降沿时，PID\_3Step 返回到前一个工作模式。到自动模式的切换是无扰动的。PID\_3Step V1.1 在发生错误时手动模式始终可行。PID\_3Step V1.0 手动模式取决于发生错误时的 ActivateRecoverMode 变量。 5 逼近替代输出值 如果 Errorbehaviour = 1 且 ActivateRecoverMode = FALSE.，则出现错误或 Reset = TRUE 时会激活该工作模式。PID\_3Step 将执行器移动到替代输出值位置，然后更改为“未激活”模式。 6 转换时间测量 电机将阀门从闭合状态完全打开的所需时间已确定。当设置 GetTransitTime.Start = TRUE 时，将激活此工作模式。

如果使用停止位信号测量转换时间，则阀门将从当前位置完全打开、完全关闭然后再次完全打开。如果 GetTransitTime.InvertDirection = TRUE，将反转此行为。

如果使用位置反馈测量转换时间，那么会将执行器从其当前位置移至目标位置。测量转换时间期间，不考虑输出值的限值。执行器可行进至上端停止位或下端停止位。 7 错误监视 控制算法关闭，并且不再更改阀门的位置。出现错误时会激活该工作模式而不激活“未激活”模式。必须满足以下所有条件： Mode = 3 (自动模式) Errorbehaviour = 0 ActivateRecoverMode = TRUE 已出现一个或多个错误，并且 ActivateRecoverMode (页 295) 生效。

当错误不再处于未决状态时，PID\_3Step 切换回自动模式。 8 在监视错误的同时逼近替代输出值 出现错误时将激活该工作模式，而不是“逼近替代输出值”模式。PID\_3Step 会将执行器移动到替代输出值，然后切换到“错误监视”模式。必须满足以下所有条件： Mode = 3 (自动模式) Errorbehaviour = 1 ActivateRecoverMode = TRUE 已出现一个或多个错误，并且 ActivateRecoverMode (页 295) 生效。当错误不再处于未决状态时，PID\_3Step 切换回自动模式。 290 PID 控制 功能手册, 11/2022, A5E35300232-AF 指令 10.2 PID\_3Step 在调试期间自动切换工作模式 PID\_3Step 将在出现错误时自动切换工作模式。下图说明了 ErrorBehaviour 对始于转换时间测

量、预调节和\*\*调节模式的工作模式切换的影响。 惺惺惺 惺惺惺 惺惺惺 (UURU%HKDYLRXU (UURU%HKDYLRXU (UURU%HKDYLRXU (UURU%HKDYLRXU 出现错误时自动切换工作模式。完成当前操作后自动切换工作模式。 291 指令 10.2 PID\_3Step PID 控制 功能手册, 11/2022, A5E35300232-AF 在自动模式下自动切换工作模式 (PID\_3Step V1.1) PID\_3Step 将在出现错误时自动切换工作模式。下图说明了 ErrorBehaviour 和 ActivateRecoverMode 对工作模式切换的影响。 惺惺惺 惺惺惺 惺惺惺 (UURU%HKDYLRXU \$FWLYDWH5HFRYHU0RGH )\$/6( (UURU%HKDYLRXU \$FWLYDWH5HFRYHU0RGH 758( (UURU%HKDYLRXU \$FWLYDWH5HFRYHU0RGH )\$/6( (UURU%HKDYLRXU 出现错误时自动切换工作模式。

完成当前操作后自动切换工作模式。 292 PID 控制 功能手册, 11/2022, A5E35300232-AF 指令 10.2 PID\_3Step 在自动和手动模式下自动切换工作模式 (PID\_3Step V1.0) PID\_3Step 将在出现错误时自动切换工作模式。下图说明了 ErrorBehaviour 和 ActivateRecoverMode 对工作模式切换的影响。 惺惺惺

惺惺惺 惺惺惺 惺惺惺 (UURU%HKDYLRXU \$FWLYDWH5HFRYHU0RGH )\$/6( (UURU%HKDYLRXU \$FWLYDWH5HFRYHU0RGH 758( (UURU%HKDYLRXU \$FWLYDWH5HFRYHU0RGH )\$/6( (UURU%HKDYLRXU 出现错误时自动切换工作模式。

時嶮婺 婺時嶮 慥惺悼 餽  
 \$FWLYDWH5HFRYHU0RGH )\$/6( (UURU%HKDYLRXU \$FWLYDWH5HFRYHU0RGH  
 758( (UURU%HKDYLRXU \$FWLYDWH5HFRYHU0RGH 758(  
 (UURU%HKDYLRXU \$FWLYDWH5HFRYHU0RGH )\$/6( (UURU%HKDYLRXU  
 (UURU%HKDYLRXU (UURU%HKDYLRXU  
 \$FWLYDWH5HFRYHU0RGH )\$/6( \$FWLYDWH5HFRYHU0RGH )\$/6(  
 \$FWLYDWH5HFRYHU0RGH 758( 出现错误时自动切换工作模式。

完成当前操作后自动切换工作模式。当错误不再处于未决状态时，自动切换工作模式。参见 变量  
 ActivateRecoverMode V1 (页 295) 参数 ErrorBits V1 (页 293) 10.2.5.7 参数 ErrorBits V1  
 如果多个错误同时处于待决状态，将通过二进制加法显示错误代码值。例如，显示错误代码 0003  
 表示错误 0001 和 0002 同时处于待决状态。 ErrorBits (DW#16#...) 说明 0000 没有任何错误。