

西门子PLC模块授权总经销商 6ES7528-0AA00-0AA0 S7-1500备件 正门

产品名称	西门子PLC模块授权总经销商 6ES7528-0AA00-0AA0 S7-1500备件 正门
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 6ES7528-0AA00-0AA0 S7-1500备件 正门

[6ES7528-0AA00-0AA0](#)

SIMATIC S7-1500，备件 正门，用于 25mm 宽度 IO 模块；组成部分：* 前门（未加激光），* 标签条（正面）* 布线图，5 件/包装单位

10.3.4.8 PID_Temp ErrorBits 参数 如果多个错误同时处于待决状态，将通过二进制加法显示 ErrorBits 的值。例如，显示 ErrorBits = 0000003h 表示错误 0000001h 和 0000002h 同时处于待决状态。ErrorBits (DW#16#...) 说明 0000000 没有任何错误。0000001 参数“Input”超出了过程值限值的范围。Input > Config.InputUpperLimit 或 Input < Config.InputLowerLimit 如果在错误发生前自动模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 保持自动模式。如果在错误发生前手动模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 保持手动模式。如果在错误发生前预调节或**调节模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 切换到 Mode 参数中保存的工作模式。0000002 参数“Input_PER”的值无效。请检查模拟量输入是否有处于未决状态的错误。如果在错误发生前自动模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 输出组态的替换输出值。当错误不再处于未决状态时，PID_Temp 切换回自动模式。如果在错误发生前手动模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 保持手动模式。如果在错误发生前预调节或**调节模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 切换到 Mode 参数中保存的工作模式。0000004 **调节期间出错。过程值无法保持振荡状态。如果 PID_Temp 用作加热冷却控制器 (Config.ActivateCooling = TRUE)，则为了产生过程值振荡并成功执行微调，设定值对应的 PID 输出值 (PidOutputSum) 必须为正值才能进行加热过程的**调节，为负值才能进行制冷过程的**调节 如果未满足此要求，可使用调节偏移量（

PIDSelfTune.TIR.OutputOffsetCool 和 PIDSelfTune.TIR.OutputOffsetHeat 变量)，请参见**调节(页 148)。

如果在错误发生前 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 取消调节并切换到 Mode 参数中保存的工作模式。0000008 预调节启动时出错。过程值过于接近设定值或大于设定值。启动**调节。

如果在错误发生前 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 取消调节并切换到 Mode 参数中保存的工作模式。0000010 调节期间设定值发生更改。可在 CancelTuningLevel 变量中设置允许的设定值波动。

如果在错误发生前 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 取消调节并切换到 Mode 参数中保存的工作模式。0000020 **调节期间不允许预调节。如果在错误发生前 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 保持**调节模式。0000040 预调节期间出错。制冷无法减小过程值。如果在错误发生前 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 取消调节并切换到 Mode 参数中保存的工作模式。0000100 **调节期间的错误导致生成无效参数。如果在错误发生前 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 取消调节并切换到 Mode 参数中保存的工作模式。0000200

参数“Input”的值无效：值的数字格式无效。如果在错误发生前自动模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 输出组态的替代输出值。当错误不再处于未决状态时，PID_Temp 切换回自动模式。如果在错误发生前手动模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 保持手动模式。如果在错误发生前预调节或**调节模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 切换到 Mode 参数中保存的工作模式。338 PID 控制 功能手册, 11/2022, A5E35300232-AF 指令 10.3 PID_Temp ErrorBits (DW#16#...) 说明 0000400 输出值计算失败。请检查 PID 参数。

如果在错误发生前自动模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 输出组态的替代输出值。当错误不再处于未决状态时，PID_Temp 切换回自动模式。

如果在错误发生前预调节或**调节模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 切换到 Mode 参数中保存的工作模式。0000800 采样时间错误：在循环中断 OB 的采样时间内没有调用 PID_Temp。建议在无条件的循环中断 OB 中调用 PID_Temp，并通过“模式”参数处的工作模式将其激活或停用。有条件调用或 OB1 中的调用会对控制质量产生负面影响。可以使用 CycleTime.EnMonitoring = FALSE 禁用对采样时间的监视。如果在错误发生前自动模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 保持自动模式。如果在错误发生前手动模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 保持手动模式。如果在错误发生前预调节或**调节模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 切换到 Mode 参数中保存的工作模式。如果在使用 PLCSIM 进行仿真期间出现该错误，请参见使用 PLCSIM 仿真 PID_Temp (页 162)下的说明。0001000

“Setpoint”参数或“SubstituteSetpoint”的值无效：值的数字格式无效。

如果在错误发生前自动模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 输出组态的替代输出值。当错误不再处于未决状态时，PID_Temp 切换回自动模式。如果在错误发生前手动模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 保持手动模式。

如果在错误发生前预调节或**调节模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 切换到 Mode 参数中保存的工作模式。0010000 ManualValue 参数的值无效。值的数字格式无效。

如果在错误发生前 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 保持手动模式并使用 SubstituteOutput 作为 PID 输出值。在 ManualValue 中指定一个有效值后，PID_Temp 会立即将其用作 PID 输出值。0020000 变量 SubstituteOutput 的值无效。值的数字格式无效。PID_Temp 保持“含错误监视功能的替代输出值”模式或手动模式，将加热 PID 输出值的下限 (Config.Output.Heat.PidLowerLimit) 用作 PID 输出值。在 SubstituteOutput 中指定一个有效值后，PID_Temp 会立即将其用作 PID 输出值。0040000 Disturbance 参数的值无效。值的数字格式无效。如果在错误发生前自动模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 Disturbance 将设置为零。PID_Temp 保持自动模式。

如果在错误发生前预调节或**调节模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 切换到 Mode 参数中保存的工作模式。如果当前阶段中的 Disturbance 对输出值无影响，则不会取消调节。0200000 级联中的主控制器出错：Slaves 未处于自动模式或已启用替代设定值并在阻止调节主站。

如果在错误发生前 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 取消调节并切换到 Mode 参数中保存的工作模式。0400000 在制冷过程处于激活状态时不允许对加热过程进行预调节。如果在错误发生前 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 取消调节并切换到 Mode 参数中保存的工作模式。0800000 过程值必须接近设定值才能启动预调节制冷。如果在错误发生前 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 取消调节并切换到 Mode 参数中保存的工作模式。1000000

调节启动时出错：Heat.EnableTuning 和 Cool.EnableTuning 未设置或与组态不匹配。如果在错误发生前 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 取消调节并切换到 Mode 参数中保存的工作模式。2000000 预调节制冷要求成功完成了预调节加热。如果在错误发生前 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 取消调节并切换到 Mode 参数中保存的工作模式。4000000 启动**调节时出错：不得同时设置 Heat.EnableTuning 和 Cool.EnableTuning。如果在错误发生前 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 取消调节并切换到 Mode 参数中保存的工作模式。339 指令 10.3 PID_Temp PID 控制 功能手册, 11/2022, A5E35300232-AF ErrorBits (DW#16#...) 说明 8000000 计算 PID 参数时出错，导致生成无效的参数。无效参数被丢弃，原始 PID 参数保持不变。如果在预调节期间发生此错误，请确保：
预调节加热或预调节加热和冷却：PID 输出值在预调节启动之前不受加热上限的限制。
预调节制冷：PID 输出值在预调节启动之前不受冷却下限的限制。
要在自动模式下启动加热预调节或加热和冷却预调节，建议在 ModeActivate 的上升沿同时执行所需的设定值更改。这可以防止 PID 输出值在设定值更改和预调节启动之间遇到限制。此外，也可以通过从手动模式或“非活动”模式启动来实现。以下情况有所区别：如果在错误发生前自动模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 保持自动模式。如果在错误发生前手动模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 保持手动模式。如果在错误发生前预调节或**调节模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 切换到 Mode 参数中保存的工作模式。10.3.4.9 PID_Temp ActivateRecoverMode 变量 ActivateRecoverMode 变量决定错误响应方式。Error 参数指示是否存在错误处于未决状态。当错误不再处于未决状态时，Error = FALSE。ErrorBits 参数显示发生的具体错误。自动模式和手动模式注意 您的系统可能已损坏。如果 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_Temp 保持自动模式或手动模式，即使出现错误或超过过程限值也是如此。这可能损坏您的系统。必须组态受控系统出现错误时如何作出响应以避免系统损坏。ActivateRecover Mode 说明 FALSE PID_Temp 将在出现错误时切换到“未激活”模式。只能通过 Reset 的下降沿或 ModeActivate 的上升沿激活控制器。TRUE 自动模式如果在自动模式下频繁出现错误，则该设置会对控制响应产生负面影响，因为每次出错时，PID_Temp 都会在计算的 PID 输出值和替代输出值之间切换。这种情况下，检查 ErrorBits 参数并消除错误原因。如果发生下列一个或多个错误且在发生错误前自动模式已激活，则 PID_Temp 保持自动模式：
0000001h：参数“Input”超出了过程值限值的范围。0000800h：采样时间错误 0040000h：Disturbance 参数的值无效。8000000h：计算 PID 参数期间出错
如果发生下列一个或多个错误且在发生错误前自动模式已激活，则 PID_Temp 切换到“含错误监视功能的替代输出值”模式：0000002h：Input_PER 参数的值无效。0000200h：Input 参数的值无效。0000400h：输出值计算失败。0001000h：Setpoint 参数或 SubstituteSetpoint 的值无效。340 PID 控制 功能手册, 11/2022, A5E35300232-AF 指令 10.3 PID_Temp ActivateRecover Mode 说明当错误不再处于未决状态时，PID_Temp 切换回自动模式。如果在“含错误监视功能的替代输出值”模式下发生以下错误，则只要错误待决，PID_Temp 就会将 PID 输出值设为 Config.Output.Heat.PidLowerLimit：0020000h：变量 SubstituteOutput 的值无效。值的数字格式无效。此行为与 SetSubstituteOutput 无关。TRUE 手动模式如果发生一个或多个错误且在错误发生前手动模式已激活，PID_Temp 将保持手动模式。如果在手动模式下发生以下错误，则只要此错误未决，PID_Temp 就会将 PID 输出值设为 SubstituteOutput: 0010000h：ManualValue 参数的值无效。值的数字格式无效。如果错误 0010000h 在手动模式未决，又发生以下错误，则只要此错误待决，PID_Temp 就会将 PID 输出值设为 Config.Output.Heat.PidLowerLimit：0020000h：变量 SubstituteOutput 的值无效。值的数字格式无效。此行为与 SetSubstituteOutput 无关。预调节和**调节 ActivateRecover Mode 说明 FALSE PID_Temp 将在出现错误时切换到“未激活”模式。只能通过 Reset 的下降沿或 ModeActivate 的上升沿激活控制器。TRUE 如果发生以下错误，PID_Temp 将保持激活模式：0000020h：
**调节期间不允许预调节。以下错误将被忽略：0010000h：ManualValue 参数的值无效。0020000h：变量 SubstituteOutput 的值无效。出现其它错误时，PID_Temp 将取消调节并切换到启动调节时的模式。10.3.4.10 PID_Temp 警告变量如果多个警告同时处于待决状态，将通过二进制加法显示 Warning 变量值。例如，如果显示警告 0000003h，警告 0000001h 和 0000002h 将同时处于待决状态。