

西门子WinCC软件一级经销代理商

| | |
|------|-----------------------|
| 产品名称 | 西门子WinCC软件一级经销代理商 |
| 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:PLC |
| 公司地址 | 1 |
| 联系电话 | 暂无 |

产品详情

西门子WinCC软件一级经销代理商

其产品范围包括西门子S7-SMART200、 S7-200CN、 S7-300、 S7-400、 S7-1200、 S7-1500、 S7-ET200SP 等各类工业自动化产品。西门子授权代理商、 西门子一级代理商 西门子PLC模块代理商， 西门子模块代理商供应全国范围：

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。

西门子中国授权代理商——浔之漫智控技术（上海）有限公司，本公司坐落于松江工业区西部科技园，西边和全球**芯片制造商台积电毗邻，

东边是松江大学城，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。

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。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。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。

目前，浔之漫智控技术（上海）有限公司将产品布局于中、高端自动化科技产品领域，

PLC模块S7-200、S7-1200、S7-300、S7-400、ET200分布式I/O等

HMI触摸屏、SITOP电源、6GK网络产品、ET200分布式I/O SIEMENS 驱动产品MM系列变频器、G110 G120变频器、直流调速器、电线电缆、

驱动伺服产品、数控设备SIEMENS低压配电与控制产品及软起动器等

USS 协议共有三种写入指令：USS_WPM_W 指令用于写入无符号字参数。USS_WPM_D 指令用于写入无符号双字参数。USS_WPM_R 指令用于写入浮点参数。某一时间只能有一条读取 (USS_RPM_x) 或写入 (USS_WPM_x) 指令处于激活状态。

变频器确认接收命令或出现错误条件时，USS_WPM_x 事务完成。该进程等待响应时，逻辑扫描继续执行。表格 10-43 USS_WPM_x 指令的有效操作数 输入/输出 数据类型 操作数 XMT_REQ BOOL I、Q、M、S、SM、T、C、V、L、受上升沿检测元素控制的能流 EEPROM BOOL

I、Q、M、S、SM、T、C、V、L、能流 Drive BYTE

VB、IB、QB、MB、SB、SMB、LB、AC、*VD、*AC、*LD、常数 Param、Index WORD

VW、IW、QW、MW、SW、SMW、LW、T、C、AC、AIW、*VD、*AC、*LD、常数 DB_Ptr DWORD &VB Value WORD DWORD、REAL

VW、IW、QW、MW、SW、SMW、LW、T、C、AC、AQW、*VD、*AC、*LD

VD、ID、QD、MD、SD、SMD、LD、*VD、*AC、*LD Done BOOL I、Q、M、S、SM、T、C、V、L Error BYTE VB、IB、QB、MB、SB、SMB、LB、AC、*VD、*AC、*LD

“EN”位必须接通才能启用对请求的发送，并在“Done”位置位之前保持接通，“Done”位置位表示过程完成。例如，如果“XMT_REQ”输入接通，在每次扫描时向变频器发送 USS_WPM_x 求。

因此，“XMT_REQ”输入应通过沿检测元素以脉冲方式接通，该检测元素使得在“EN”输入的每次正跳变时发送一个请求。表格 10-44 USS_WPM_x 参数说明 参数说明 XMT_REQ（传送请求）

如果接通，在每次扫描时向变频器发送 USS_WPM_x 请求。EEPROM 输入接通时可写入到变频器的 RAM 和 EEPROM，关闭时只能写入到 RAM。变频器 USS_WPM_x 命令要发送的变频器地址。

各变频器的有效地址是 0 至 31。Param 参数编号 索引 要写入的参数索引值 Value 要写入到变频器 RAM 的参数值。DB_Ptr 必须为“DB_Ptr”输入提供 16 字节缓冲区的地址。USS_RPM_x 指令使用该

缓冲区存储发送到变频器的命令的结果。Done 当 USS_RPM_x 指令完成后接通 Error

该输出字节包含指令执行的结果。USS 协议执行错误代码 (页 645) 定义了执行该指令产生的错误状况。

USS_WPM_x 指令完成时，“完成”(Done) 输出接通，“错误”(Error) 输出字节包含指令执行结果。直到“完成”(Done) 输出接通，“错误”(Error) 输出才有效。EEPROM

“EEPROM”输入接通时，该指令将数据写入到变频器的 RAM 和 EEPROM。该输入关闭时，该指令仅将数据写入到变频器的 RAM。注意 不要超出 EEPROM 的*大写入周期数 使用 USS_WPM_x 指令更新存储在变频器 EEPROM 中的参数集时，必须确保未超出可对 EEPROM

执行写入操作的*大次数（约为 50,000）。

超出*大写入周期数将导致存储数据损坏以及后续数据丢失，进而可能会造成财产损失。读

取周期数没有限制。不要超出 EEPROM 的*大写入周期数。如需 USS

协议指令列表以及错误代码和示例程序，请参见“使用 USS 协议指令” (页 634)。10.7.2.6 USS

协议执行错误代码 表格 10-46 USS 协议执行错误代码 错误代码 说明 0 无错误 1 变频器无响应。2

检测到来自变频器的响应存在检验和错误。3 检测到来自变频器的响应存在奇偶校验错误。4

用户程序的干扰导致错误。说明 5 尝试非法命令。6 提供的变频器地址非法。7

通信端口没有设置为用于 USS 协议通信。8 通信端口正在忙于处理指令。9 变频器速度输入超出范围。

10 变频器响应长度不正确。11 变频器响应的第一个字符不正确。12 变频器响应中的长度字符不受 USS

指令支持。13 响应了错误的变频器。14 提供的 DB_Ptr 地址不正确。15 提供的参数编号不正确。16

选择的协议无效。17 USS 激活；不允许更改。18 指定的波特率非法。19 无通信：变频器未激活。20 变频器响应中的参数或值不正确或包含错误代码。21 返回一个双字值，而不是请求的字值。22 返回一个字值，而不是请求的双字值。23 端口号无效 24 信号板 (SB) 端口 1 缺失或未组态。如需 USS 协议指令列表以及错误代码和示例程序，请参见“使用 USS 协议指令”(页 634)。

10.7.2.7 USS 协议示例程

SINAMICS 库 SINAMICS 库包含预组态的子程序，更易控制驱动器。可使用 SINAMICS 库控制物理驱动器 的位置和速度、读取或修改驱动参数。STEP 7 Micro/WIN SMART 提供以下两组 SINAMICS 库指令：

SINAMICS_Control： – SINA_POS (页 650)：通过 8 种不同的操作模式控制驱动器位置 – SINA_SPEED (页 689)：控制驱动器速度

SINAMICS_Parameter： SINA_PARA_S (页 697)：读取驱动参数或修改驱动参数

打开项目树下“指令”(Instruction) 文件夹的 Libraries 文件夹访问 SINAMICS 库指令。当将 SINAMICS 库指令置入程序时，STEP 7-Micro/WIN SMART 会将一个或多个关联子程序置入项目。

SINAMICS_Control SINAMICS_Control 使用下列程序实体：2 个子程序： – SINA_POS – SINA_SPEED 3867 字节程序空间 V 存储器的 188 字节模块用于指令符号

SINAMICS_Parameter SINAMICS_Parameter 使用下列程序实体：4 个子程序： – PN_RD_REC_PARA_S – PN_WR_REC_PARA_S – SINA_PARA_S – ERROR_HANDLER 5050 字节程序空间 V 存储器的 1314 字节模块用于指令符号

说明 对于 SINAMICS_Parameter 指令，如果程序较大，则需要使用 CPU ST30、ST40 和 ST6 过 V-assistant 组态 SINAMICS V90 PN 参数的步骤

通过 V-assistant 组态 SINAMICS V90 PN 参数的步骤如下：

1. 启动 V-assistant 软件。
2. 单击“在线”(Online) 选择工作模式。
3. 单击已连接的驱动器，单击“确认”(OK) 按钮。
4. 单击导航树的“选择驱动”(Select drive)，然后选择“控制模式”(Control Mode) 字段的“基本定位器控制(EPOS)”(Basic positioner control (EPOS))。
5. 单击导航树的“设置 PROFINET”(Set PROFINET)，然后单击“选择报文”(Select telegram)

说明 CancelTraversing IN BOOL 0 = 拒绝激活运行任务 1 = 不拒绝(默认值) IntermediateStop IN BOOL 0 = 激活运行命令中断 1 = 无中断(默认值) Execute IN BOOL 激活运行任务/设定值接受/激活参考函数。

St_I_add IN DWORD PROFINET IO I 存储区起始地址的指针。例如 &IB128。

St_Q_add IN DWORD PROFINET IO Q 存储区起始地址的指针。例如 &QB128。

Control_table IN DWORD control_table 起始地址的指针(页 655)。例如 &VD8000。

Status_table IN DWORD Status_table 起始地址的指针(页 658)。例如 &VD9000。

ActVelocity OUT DWORD 实际速度 ActPosition OUT DWORD 实际位置 (LU) Warn_code OUT WORD 来自 V90 的警告代码信息。有关详细信息，请参见 SINAMICS V90、SIMOTICS S-1FL6 操作说明。

Fault_code OUT WORD 来自 V90 的故障代码信息。有关详细信息，请参见 SINAMICS V90、SIMOTICS S-1FL6 操作说明。

Done OUT BOOL 当操作模式为相对运动或**运动时达到目标位置。

“Control_table”参数的定义 “Control_table”的参数如下：表格 10-50 Control_table 参数 字节偏移 位 7 位 6 位 51

AckError：确认错误。(1 = 确认错误有效，0 = 确认错误无效) 2 **FlyRef**：被动回零选择(1 = 激活参考点设置，0 = 未激活参考点设置) 3 **Jog2**：点动信号源 2 (1 = 激活正向点动，0 = 未激活正向点动) 4 **Jog1**：点动信号源 1 (1 = 激活负向点动，0 = 未激活负向点动) 5 **Negative**：负向(1 = 激活负向旋转，0 = 未激活负向旋转) 6 **Positive**：正向(1 = 激活正向旋转，0 = 未激活正向旋转) 7 **OverV**：所有模式都已激活速度超驰。取值范围为 0% - 199%，默认值为 ****。例如，可将 OverV 设置为 60%。

8 **OverAcc**：所有模式都已激活加速超驰。取值范围为 0% - ****，默认值为 ****。例如，可将 OverAcc 设置为 70%。

9 **OverDec**：减速超驰已激活。取值范围为 0% - ****，默认值为 ****。例如，可将 OverAcc 设置为 50%。

10 **ConfigEpos**：控制未在块中直接指定的 EPos 函数的输入。有关详细信息，请参见组态输入“ConfigEpos”的说明(页 656)。

组态输入“\$onfiH&Pos”的说明下表列出了“ConfigEpos”和“Telegram 111”之间的位映射关系：

\$onfiH&pos Telegram 111 ConfigEpos. X0

STW1.%X1 Overrange_Error：输入的数据超出范围。有关详细信息，请参见错误代码 3、4、5(页 659)。2 **AxisError**：驱动器发生错误。(默认值 = 0) 3 **AxisWarn**：已激活驱动器警告。(默认值 = 0) 4 **Lockout**：取消激活接通。(默认值 = 0) 5 **AxisRef**：设置参考点。(默认值 = 0) 6 **AxisPosOk**：已达到轴的目标位置。(默认值 = 0) 7 **Axisenabled**：驱动器已准备就绪且已接通。(默认值 = 0) 8 **Error ID**：识别错误类型。有关详细信息，请参见“Status_table”参数的错误代码(页 659)。

9 **Actmode**：当前激活的模式。(默认值 = 0) 10 **Epos_zsw1**：EPos_zsw1 的状态(以位为单位)。有关详细信息，请参见“Epos_zsw1”的分配(页 659)。(默认值 = 0) 11 **Epos_zsw2**：EPos_zsw2 的状态(以位为单位)。有关详细信息，请参见“Epos_zsw2”的分配(页 660)。(默认值 = 0)