

# 西门子WinCC软件授权总经销商 6AV2154-2EB20-0AB0 Unified PC

产品名称	西门子WinCC软件授权总经销商 6AV2154-2EB20-0AB0 Unified PC
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:现货 WinCC:正品 德国:全新
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WinCC软件授权总经销商 6AV2154-2EB20-0AB0 Unified PC

6AV2154-2EB20-0AB0

SIMATIC WinCC Unified PC Runtime Powerpack PC  
500 -> PC 1k 个过程变量 (无版本变化) V16..V18 ;  
运行系统软件在 TIA 博途中 ; 单机许可证 ;  
不带软件和文档 ; USB  
闪存驱动器上的许可证密钥 ; A 级 ;  
\*\*\*\*\* 内容 : 1x USB

本公司销售的一律为原装\*\* , 假一罚十 , 可签正规的产品购销合同 , 可开增值税发票 , 税点另外算 , 24  
小时销售在线

浔之漫智控技术(上海)有限公司

本公司专业经销合信/CO-TRUST科思创西门子PLC ; S7-200S7-300 S7-400 S7-1200 触摸屏 , 变频器

6FC , 6SNS120 V10 V60

V80伺服数控备件 : 原装进口电机 , 电线 , 电缆 , 希望能跟您有更多的合作机会24小时销售在线

我公司经营西门子全新原装现货PLC ; S7-200S7-300 S7-400 S7-1200 触摸屏 , 变频器 ,

6FC , 6SNS120 V10 V60

V80伺服数控备件：原装进口电机（1LA7、1LG4、1LA9、1LE1），国产电机（1LG0，1LE0）

大型电机（1LA8，1LA4，1PQ8）伺服电机（1PH，1PM，1FT，1FK，1FS）西门子保内全新原装产品‘质保一年。

一年内因产品质量问题免费更换新产品；不收取任何费。欢迎致电咨询。

显示“标识正在运行”和“已确定参数，但未存储于EEPROM中” 0=标识未运行，没有确定的新参数  
1=标识正在运行，没有确定的新参数 2=标识未运行，已确定新参数，但未存储于EEPROM中 3=  
标识正在运行，已确定新参数，但未存储于EEPROM中 错误编号 0=无错误 4=

在识别过程中，过程值的阶跃变化过大 5=

时间延时与系统时间常数的比率过大或受控系统的非线性特性过强。 6=

标识启动过程中温度降低或温度升高幅度过大。系统不够稳定 CH\_DIAG 方框图 (S7-300, S7-400)

将显示控制偏差的以下诊断值。DA ÷ / SP\_R ÷ × CP ó ü PV\_D PV对 PLC 进行编程 í DIF\_I ó ü D

ó ì 7703 编程和操作手册, 05/2021 指令 4.2 指令 (S7-300, S7-400) 将显示控制算法的下列值。ó ü ó ü ó

D ì IDSTATUS ó — LMN\_P LMN\_I LMN\_D PID 将显示连续控制器或步进控制器的下列值。ó ü ó ü ó

7704 ì TRACKPER A B 对 PLC 进行编程 编程和操作手册, 05/2021 指令 4.2 指令 (S7-300, S7-400) PID\_PAR

(S7-300, S7-400) PID\_PAR 说明 (S7-300, S7-400) 指令 PID\_PAR 用于对无法通过指令 PID\_FM

定义的参数进行在线修改。要查看可修改的参数，请参见表可更改的参数 (页 7707) 调用工作模式对

PLC 进行编程 PID\_PAR 需要初始化例程。如果尚未通过指令 PID\_PAR 读取系统数据 (FM 355 的 SDB

默认数据)，则会自动触发该例程。您也可以通过 COM\_RST=TRUE 自行启动初始化，通常在 OB100

中进行此操作，因为系统数据在 CPU 的 STOP-RUN 后会发送到 FM 355。初始化过程会持续几个周期。

初始化期间，不会通过 WRREC 将任何数据发送到 FM 355。初始化后，该块会自动复位 COM\_RST

参数。要节省运行时间，则不应周期性调用 PID\_PAR。应该在要更改参数时调用。然后 COM\_RST

必须为假。与访问相同的 FM 355 的其它所有指令一样，必须在同一 OB 中调用 PID\_PAR。

如果在分布式 I/O 中使用 FM 355，在参数传送到 FM 355 之前，可能需要几个调用周期。传

送完成之前，BUSY 参数的值为 TRUE。应根据需要多次调用 PID\_PAR，直到 BUSY = FALSE 且

RET\_VALU = 0。在初始化例程中，PID\_PAR 从系统数据读取参数，并将参数存储在静态变量中。

每次调用时，PID\_PAR 都会对其中的一个 REAL 变量和一个 INT 变量进行修改。在输入参数

INDEX\_R 或 INDEX\_I 中，指定要修改的参数的索引编号。在输入参数 VALUE\_R 或 VALUE\_I

中输入新值。PID\_PAR 会将包括所修改变量在内的整个数据记录传送到 FM 355。

要修改其它参数，应通过 COM\_RST = FALSE 以及不同的索引编号连续多次调用同一个背景数据块。

COM\_RST 参数是输入参数，不能通过 PID\_PAR 复位。说明 请注意，您使用 PID\_PAR

更改的参数在启动期间将被系统数据中的参数覆盖。7705 编程和操作手册, 05/2021 指令 4.2 指令 (S7-300,

S7-400) 启动示例 参见在 CPU 启动期间以及 CPU 从 STOP 模式切换到 RUN 模式期间，CPU 的 SDB

中的参数将覆盖 FM 355 中的参数。

在操作过程中，您要修改参考变量的启动时间，并根据过程状态使用不同的模拟量输入值作为过程值。

在 CPU 的启动期间，使用 COM\_RST = TRUE 调用 PID\_PAR。要组态 10.0

处的参考变量的启动时间，请在操作期间使用 INDEX\_R = 30、VALUE\_R = 10.0 和 INDEX\_I = 0 调用

PID\_PAR。如果要将模块的模拟量输入值 4 参数化为过程值，请在操作期间使用 INDEX\_R = 0、

INDEX\_I = 50 和 VALUE\_I = 4 调用 PID\_PAR。可更改的参数 (页 7707) PID\_PAR 输入参数 (页 7706)

PID\_PAR 输出参数 (页 7707) PID\_PAR 输入参数 (S7-300, S7-400) 表格 4-308 参数地址数据类型 2.0 说明

默认值 COM\_RST 0.0 BOOL TRUE 如果参数 COM\_RST = TRUE，则指令 PID\_PAR 将执行初始化例程。

在此初始化过程中，会从 CPU 的系统数据中读取参数，并将其保存在背景数据块中。MOD\_ADD R

INT 256 通过 STEP 7 组态所得到的模块地址在此输入中进行设置。CHANNEL 4.0 INT 1

在“通道编号”输入中组态背景数据块所参考的控制器通道的编号。允许的值为 1 到 4。INDEX\_R 6.0

INT 0.0: 不更改 REAL 参数