

德国西门子成都地区授权总代理

产品名称	德国西门子成都地区授权总代理
公司名称	浔之漫智控技术（上海）有限公司西门子一级代理商
价格	88.00/台
规格参数	西门子代理商:西门子模块 西门子电缆:西门子PLC 西门子变频器:西门子变频器
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	15618722057 15618722057

产品详情

回馈整流装置是整流/再生回馈装置，用于为连接的逆变装置供电。此外，它们还能够将再生能量回馈到电网。整流是通过一个二极管跳线进行的，而的电网换相再生回馈通过IGBT进行，实现连续能量再生。再生回馈功能可以通过设置参数来或取消。

回馈整流装置适用于接地 TN/TT 和浮地 IT 电网。

连接在直流母线上的电容通过集成的预充电电阻进行预充电。

使用回馈整流装置时，必须安装与其功率相匹配的进线电抗器或变压器。

回馈整流装置带下列接口：

1 个进线电源接口

1 个 24 V DC 电子装置电源接口

1 组直流母排接口 (DCP, DCN)，用于逆变装置供电

1 组直流母排接口 (DCPA, DCNA)，用于连接制动单元

3 个 DRIVE-CLiQ 插座

1 路温度传感器输入 (KTY84-130、PTC 或 Pt100)

1 个 PE/ 保护性导体接口 (有于机座规格 HX 和 JX , 有两个)

回馈整流装置的运行状态通过 3 个 LED 来指示。

回馈整流装置的供货范围还包括 :

DRIVE-CLiQ 电缆连接到控制单元

DRIVE-CLiQ 电缆 , 用于控制单元和 * 个电机模块的连接

30 种语言的 1 组警告标签 (BG, CN, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, JP, KR, LT, LV, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RU, SE, SI, SK, TR)

回馈整流装置通过 DRIVE-CLiQ 与控制单元通讯。此控制单元可能是 CU320-2 或 SIMOTION D。需要提供一个外部 24 VDC 电源给有源整流装置

控制器 (英文名称 : controller) 是指按照预定顺序改变主电路或控制电路的接线和改变电路中电阻值来控制电动机的启动、调速、制动和反向的主令装置。由程序计数器、指令寄存器、指令译码器、时序产生器和操作控制器组成 , 它是发布命令的 “ 决策机构 ” , 即完成协调和指挥整个计算机的操作。控制器分组合逻辑控制器和微程序控制器 , 两种控制器各有长处和短处。组合逻辑控制器设计麻烦 , 结构复杂 , 一旦设计完成 , 就不能再修改或扩充 , 但它的速度快。微程序控制器设计方便 , 结构简单 , 修改或扩充都方便 , 修改一条机器指令的功能 , 只需重编所对应的微程序 ; 要一条机器指令 , 只需在控制存储器中一段微程序 , 但是 , 它是通过执行一段微程。具体对比如下 : 组合逻辑控制器又称硬布线控制器 , 由逻辑电路构成 , * 靠硬件来实现指令的功能。工作原理编辑 电磁吸盘控制器 : 交流电压 380V 经变压器降压后 , 经过整流器整流变成 110V 直流后经控制装置进入吸盘此时吸盘被充磁 , 退磁时通入反向电压线路 , 控制器达到退磁功能。门禁控制器 : 门禁控制器工作在两种之下。一种是巡检 , 另一种是识别。在巡检下 , 控制器不断向读卡器发送查询代码 , 并接收读卡器的回复命令。这种会一直保持下去 , 直至读卡器感应到卡片。当读卡器感应到卡片后 , 读卡器对控制器的巡检命令产生不同的回复 , 在这个回复命令中 , 读卡器将读到的感应卡内码数据传送到门禁控制器 , 使门禁控制器进入到识别。在门禁控制器的识别下 , 门禁控制器分析感应卡内码 , 同设备内存储的卡片数据进行比对 , 并实施后续。门禁控制器完成接收数据的后 , 会发送命令回复读卡器 , 使读卡器恢复状态 , 同时 , 门禁控制器重新回到巡检。常见种类编辑 组合逻辑 设计步骤 :

- 1、设计机器的指令 : 规定指令的种类、指令的条数以及每一条指令的格式和功能 ;
- 2、初步的总体设计 : 如寄存器设置、总线安排、运算器设计、部件间的连接关系等 ;
- 3、绘制指令流程图 : 标出每一条指令在什么时间、什么部件进行何种操作 ;
- 4、编排操作时间表 : 即根据指令流程图分解各操作为微操作 , 按时间段列出机器应进行的微操作 ;
- 5、列出微操作表达式 , 化简 , 电路实现。基本组成 :

一种办法是在指令中包含了下一条指令的地址。在指令执这个地址送入指令地址寄存器即可达到程序运行的目的。这个适用于早期以磁鼓、线等串行装置作为主存储器的计算机。根据本条指令的执行时间恰当地决定下一条指令的地址就可以缩短读取下一条指令的等待时间 , 从而收到程序运行速度的效果。第二种办法是顺序执行指令。一个程序由若干个程序段组成 , 每个程序段的指令可以设计成顺序地存存储器之中 , 所以只要指令地址

寄存器兼有计数功能，在执行指令的中进行计数，自动加一个增量，就可以形成下一条指令的地址，从而达到顺序执行指令的目的。这个办法适用于以随机存储器作为主存储器的计算机。当程序的运行需要从一个程序段转向另一个程序段时，可以利用转移指令来实现。转移指令中包含了即将转去的程序段入口指令的地址。执行转移指令时将这个地址送入程序计数器(此时只作为指令地址寄存器，不计数)作为下一条指令的地址，从而达到转移程序段的目的。子程序的调用、中断和陷阱的处理等都用类似的。在随机存取存储器普及以后，第二种办法的整体运行效果大大地优于一种办法，因而顺序执行指令已经成为主流计算机普遍采用的办法，程序计数器就成为处理器*的一个控制部件。CPU内的每个功能部件都完成一定的特定功能。信息在各部件之间传送及数据的流动控制部件的实现。通常把许多数字部件之间传送信息的通路称为“数据通路”。信息从什么地方开始，中间经过哪个寄存器或多路开关，后传到哪个寄存器，都要加以控制。在各寄存器之间建立数据通路的任务，是由称为“操作控制器”的部件来完成的。操作控制器的功能就是根据指令操作码和时序，产生各种操作控制，以便正确地建立数据通路，从而完成取指令和执行指令的控制。有两种由于设计不同因而结构也不同的控制器。微操作是指不可再分解的操作，进行微操作总是需要相应的控制(称为微操作控制或微操作命令)。一台数字计算机基本上可以划分为两大部分---控制部件和执行部件。控制器就是控制部件，而运算器、存储器、设备相对控制器来说就是执行部件。控制部件与执行部件的一种联系就是通过控制线。控制部件通过控制线向执行部件发出各种控制命令，通常这种控制命令叫做微命令，而执行部件接受微命令后所执行的操作就叫做微操作。控制部件与执行部件之间的另一种联系就是反馈信息。执行部件通过反馈线向控制部件反映操作情况，以便使得控制部件根据执行部件的状态来下达新的微命令，这也叫做“状态”。微操作在执行部件中是组基本的操作。由于数据通路的结构关系，微操作可分为