

# SIEMENS西门子低压断路器销售经销商

产品名称	SIEMENS西门子低压断路器销售经销商
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 规格:模块
公司地址	1
联系电话	13817547326

## 产品详情

### SIEMENS西门子低压断路器销售经销商

西门子代理公司国际化工业自动化科技产品供应商，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。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zhuming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。

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启动器等

工艺对象 TCONT\_CP 工艺对象 TCONT\_CP 提供一个具有脉冲发生器的连续温度控制器。它与指令 TCONT\_CP 的背景数据块对应。此操作基于采样控制器的 PID 控制算法。手动和自动模式均可。指令 TCONT\_CP 在预调节期间计算受控系统的比例、积分和微分参数。

“jingque调节”可用于进一步调节这些参数。用户还可以手动输入 PID

参数。S7-1500 工艺对象的所有参数和变量均具有保持性，在完整下载 TCONT\_CP

的前提下，只能在下载到设备期间更改这些数据。参见软件控制器概述 (页 38) 添加工艺对象 (页

39) 组态工艺对象 (页 40) 将工艺对象下载到设备 (页 42) TCONT\_CP (页 362) 8.3.2 组态 TCONT\_CP 8.3.2.1

控制器误差使用外设过程值要使用输入参数 PV\_PER，请执行以下步骤：1. 从“源” (Source)

列表中选择条目“外设” (Periphery)。

选择“传感器类型”。对于不同类型的传感器，过程值会根据不同的公式进行标定。-

标准热电偶； $PT100/NI100PV = 0.1 \times PV\_PER \times PV\_FAC + PV\_OFFS$  - 冷却； $PT100/NI100PV = \times$

$PV\_PER \times PV\_FAC + PV\_OFFS$  - 电流/电压  $PV = 100/27648 \times PV\_PER \times PV\_FAC + PV\_OFFS$  3.

输入用于标定外设过程值的因子和偏移量。根据以下要求设置死区范围：过程值信号含有噪声。

控制器增益很高。微分作用激活。这种情况下，过程值的噪声分量会导致调节变量出现巨大偏差。

死区可抑制控制器处于稳态的噪声分量。死区范围指定死区的大小。死区范围为 0.0

时，死区关闭。参见 TCONT\_CP 的工作模式 (页 363) 8.3.2.2 控制算法常规步骤 1. 输入“PID

算法采样时间”。控制器采样时间不应超过确定的控制器积分作用时间 (TI) 的 10%。

2. 如果该控制器结构包含比例作用，请输入“比例增益”。如果比例增益为负，则规则含义为相反的含义。

比例作用如果设定值发生变化，可能会导致比例作用超调。

通过比例作用的权重，可选择设定值发生变化时比例作用的响应程度。

通过补偿积分作用可弱化比例作用。1.

要弱化应对设定值变化的比例作用，可相应地输入“比例作用权重”。- 1.0:

应对设定值变化的比例作用完全有效 - 0.0:

应对设定值变化的比例作用无效积分作用达到调节值的限制值时，积分作用停止。

如果控制偏差将积分作用朝内部设定范围的方向移动，则积分作用将再次释放。1.

如果该控制器结构包含积分作用，请输入“积分作用时间”。积分作用时间为 0.0 时，积分作用关闭。2.

要给积分作用赋予初始化值，请选中复选框“初始化积分作用” (Initialize integral action)

并输入“初始化值”。重新启动后或 COM\_RST = TRUE 时，积分作用将设置为此值 1.

如果该控制器结构包含微分作用，请输入微分作用时间 (TD) 和系数 DT1

(D\_F)。对于启用的微分作用，应保持以下的等式关系： $TD = 0.5 \times CYCLE \times$

$D\_F$ 。延迟时间根据以下公式进行计算：延迟时间 =  $TD/D\_F$  通过工作点设置 PD 控制器 1.

输入积分作用时间 0.0。2. 激活“初始化积分作用” (Initialize integral action) 复选框。3.

输入工作点作为初始化值。通过工作点设置 P 控制器 1. 通过工作点设置 PD 控制器。2. 输入微分作用时间

0.0。微分作用被禁用。控制区控制区限制控制偏差的值范围。如果控制偏差超出此值范围，则使用调节

值限制值。使用控制区时，微分作用会导致调节变量迅速减小。

因此，控制区仅对启用的微分作用有意义。如果不使用控制区，只有减小比例作用才能减小调节值。如

果从新工作点所需的调节值中移除输出的最小或最大调节值，控制区会导致无超调/欠调的快速振荡。1.

在“控制区”(control zone)组中激活“激活”(Activate)复选框。2.在“宽度”(Width)输入字段中输入设定值,过程值可能高于或低于该设定值。参见TCONT\_CP的工作模式(页363)8.3.2.3 调节值连续控制器调节值限制调节值具有上限和下限,因此只能接受有效值。您无法关闭限值。超出限值时会通过输出参数QLMN\_HLM和QLMN\_LLM显示。1.输入调节值的上限和下限值。标定调节值可根据以下公式,通过因子和偏移量标定为作为浮点值和外设值输出可以为连续控制器打开脉冲发生器。1.在“脉冲发生器”(Pulse generator)组中禁用“激活”(Activate)选项复选框。参见TCONT\_CP的工作模式(页363)8.3.2.4 调节值脉冲控制器脉冲发生器模拟调节值(LmnN)可通过作为脉冲序列的输出参数QPULSE上的脉冲持续时间调制输出。要使用脉冲发生器,请执行以下步骤:1.在“脉冲发生器”(pulse generator)组中激活“激活”(Activate)选项复选框。2.输入“采样时间脉冲发生器”、“最短脉冲/中断持续时间”和“周期持续时间”。下图阐明了“采样脉冲发生器”(CYCLE\_P)、“最短脉冲/中断持续时间”(P\_B\_TM)和“周期持续时间”(PER\_TM)之间的联系。时间脉冲发生器采样时间脉冲发生器必须适合所调用的循环中断OB的时间节拍。所建立脉冲的持续时间始终是该值的整数倍。要获得足够jingque的调节值分辨率,应该应用以下关系:  $CYCLE\_P = PER\_TM / 50 \times \text{最短脉冲/中断持续时间}$  时间通过设定最短脉冲/中断持续时间,可避免执行器上的开或关时间过短。小于P\_B\_TM的脉冲将被抑制。建议值  $P\_B\_TM = 0.1 \times PER\_TM$ 。周期持续时间周期持续时间不应超过确定的控制器积分时间(TI)的20%:  $PER\_TM \leq TI / 5$  参数CYCLE\_P、CYCLE和PER\_TM的作用示例:周期持续时间PER\_TM = 10 s 采样时间PID算法CYCLE = 1 s 采样时间脉冲发生器CYCLE\_P = 100 ms。每秒钟出现一个新调节值,每100 ms将调节值与先前输出的脉冲长度和中断长度比较一次。如果输出脉冲,则存在2种可能: - 计算的调节值大于先前的脉冲长度/PER\_TM。这时脉冲延长。 - 计算的调节值小于等于先前的脉冲长度/PER\_TM。这时将不输出脉冲信号。如果不输出脉冲,也存在2种可能: - 值(100% - 计算的调节值)大于先前的中断长度/PER\_TM。这时中断延长。 - 值(100% - 计算的调节值)小于等于先前的中断长度/PER\_TM。这时将输出脉冲调试TCONT\_CP8.3.3.1 TCONT\_CP优化应用可能性适用于过程类型I的加热或冷却过程的控制器优化。但对于更gaoji别的过程,如过程类型II或III,您可以使用块。会自动确定并设置PI/PID参数。该控制器的设计目的是达到zuijia破坏行为。由此产生的“jingque”参数导致设定值跳跃高度超调跳跃高度的10%到40%。控制器优化阶段要进行控制器优化,会经历下列各个阶段,您可以在参数PHASE中读取这些阶段。PHASE = 0未执行任何调节。TCONT\_CP在自动模式或手动模式下工作。PHASE = 0期间,您可以确保受控系统满足优化要求。优化结束时,TCONT\_CP重新更改为PHASE = 0。PHASE = 1TCONT\_CP正准备优化。只有在满足优化要求时,才启动PHASE = 1。PHASE = 1期间,会确定以下值:过程值噪声NOISE\_PV 初始斜率PVDT0 调节变量的平均值 采样时间PID算法CYCLE 采样时间脉冲发生器CYCLE\_P PHASE = 2在阶段2中,过程值尝试通过常量调节变量检测拐点。此方法将防止由于过程变量噪声而过早地找到拐点。使用脉冲控制器时,通过N次脉冲循环均分过程变量,然后提供给控制器阶段。过程变量在控制器阶段中会进一步均分:最初,此均分未激活;换句话说,均分始终在经过1个循环后发生。只要噪声超过某个特定级别,循环次数就会加倍。