

西门子工业电脑华北经销商

产品名称	西门子工业电脑华北经销商
公司名称	湖南西控自动化设备有限公司
价格	.00/件
规格参数	
公司地址	中国（湖南）自由贸易试验区长沙片区开元东路1306号开阳智能制造产业园（一期）4#栋301
联系电话	15344432716 15386422716

产品详情

西门子工业电脑华北经销商

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。西门子中国有限

公司授权合作伙伴——湖南西控自动化设备有限公司，作为西门子中国有限公司授权合作伙伴，湖南西

控自动化设备有限公司代理经销西门子产品供应全国，西门子工控设备包括S7-200SMART、S7-200CN、S

7-300、S7-400、S7-1200、S7-1500、S7-ET200SP等各类工业自动化产品。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。

西门子中国授权代理商——湖南西控自动化设备有限公司，本公司坐落于湖南省中国（湖南）自由贸易试验区长沙片区开元东路 1306 号开

阳智能制造产业园一期 4 栋 30 市内外连接，交通十分便利。

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。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。

目前，将产品布局于中、高端自动化科技产品领域，主要销售西门子PLC模块，西门子交换机，西门子变频器，西门子触摸屏，西门子电机，西门子数控软件，西门子电线电缆，西门子低压产品等等。

说明 如果传动比不等于1，则 p2721 始终针对负载侧。此时可以设置负载所需的虚拟分辨

率。在回转轴上，虚拟多圈分辨率(p2721)的缺省值为编码器的多圈分辨率(p0421)，可以修改。

示例：单圈编码器 参数 p0421的缺省设置是 p0421 = 1。但是允许修改参数 p2721，例如：设为 p2721 = 5

。因此，在达到相同的**值前，编码器能够分辨 5 圈负载旋转。

在线性轴上，虚拟多圈分辨率(p2721)的缺省值为增加了 6位的编码器多圈分辨率 (p0421)，*大为 +/- 32

圈溢出。不能修改 p2721 的值。示例：多圈编码器在线性轴上，设置了 p0421 = 4096，p2721 =

262144，即：可以重复 +/- 131072 圈编码器旋转或负载旋转。如果由于增加了多圈信息而超出了 r2723 (32

位)的可显示范围，则必须相应地降低细分 分辨率(p0419)。公差窗口(p2722)

通电后会确定存储位置和当前位置之间的差值，并根据该值：差值在公差窗口内

根据当前的编码器实际值重复位置。差值超出公差窗口 输出相应的故障信息 F07449。

公差窗口的缺省设置是四分之一的编码器范围，可以更改。

小心只有在断电时编码器旋转没有超出一半的编码器范围，才能重复位置。在标准编码器 EQN1325 上为

2048圈；在单圈编码器上为半圈。说明 齿轮箱铭牌上给出的传动比通常只是一个取整值，例如：1:7.34

等。如果不希望在回转轴上产生长时间漂移，必须从齿轮箱制造商处获得真正的齿轮箱齿数比。可在多

个驱动数据组中激活负载齿轮箱的位置跟踪。 负载齿轮箱由DDS 决定。

负载齿轮箱的位置跟踪只针对当前生效的驱动数据组，并受 EDS 影响。

对于每个EDS，位置跟踪存储器仅可使用一次。 如果需要在相同的机械运行比、相同的编码器数据组

、不同的驱动数据组中继续位置跟踪，必须在所有相关的驱动数据组中激活跟踪。

继续位置跟踪、切换驱动数据组的应用有：- 星形/三角形切换 - 其它加速时间/控制器设置

在一个齿轮箱发生改变的驱动数据组切换后，会重新开始位置跟踪，即：切换相当于一次重新上电。

在机械运动比相同、编码器数据组相同时，DDS 切换不会影响校准状态和参考点状态。限制

如果在不同驱动数据组中，一个编码器数据组用作不同齿轮箱上的编码器 1，则不能

激活其中的位置跟踪。尝试激活位置跟踪时，会输出故障 F07555 “驱动编码器：位置

跟踪配置”，故障值为 03 hex。通常会检查在所有包含该编码器数据组的

DDS 中，负载齿轮箱是否相同。负载齿轮箱参数 p2504[D], p2505[D], p2720[D], p2721[D]

以及 p2722[D] 必须相同。 如果在一个 DDS

中，一个编码器数据组用作带负载位置跟踪的电机编码器；而在另一个

DDS 中则用作外部编码器，在切换后会重新开始位置跟踪，即：切换动作相当于重新上电。

如果在一个 DDS 中复位了位置跟踪，该复位会影响包含该编码器数据组的所有 DDS。 DDS

没有生效的轴只允许*多旋转半个编码器范围，参见 p2722：公差窗口。使用 STARTER

调试负载变速箱位置跟踪 在 STARTER 中“Positioncontrol”的“Mechanics”窗口中可以设置位置跟踪。

只有激活了功能模块“基本定位器”(r0108.4=1)，并由此自动激活了功能模块“位置控制”(r0108.3=

1)后，才会提供该设置窗口。

通过调试向导或驱动配置（DDS 配置）可以激活功能模块“基本定位器”，即点击配置“Closed-loop

controlstructure”，选择复选框“Basic

positioner”。负载齿轮箱位置跟踪的配置“负载齿轮箱位置跟踪”功能可以在 STARTER

的以下窗口中配置：1. 在调试向导中进入窗口“Mechanical systemconfiguration”。2.

在项目导航器中点击 Drive “Technology” “Positioncontrol”，进入“Mechanic”窗口。

功能图和参数 功能图（参见 SINAMICS S110 参数手册） 4010 位置实际值处理 4704

位置和温度采集，编码器 1...2 4710 转速实际值和磁极位置采集电机编码器 (编码器

1)重要参数一览 (参见 SINAMICS S110 参数手册) p2502[0...n] LR 编码器分配 p2503[0...n] LR 每 10

mm 的长度单位 LU匹配(p2537, p2538)

说明我们建议，只使用位置控制器而不使用基本定位器的方法只由专家执行。描述

位置控制器是一个比例积分控制器。比例增益可以由模拟量互联输入p2537 (位置控制器适配)和参数

p2538 (Kp)的乘积加以调节。

没有前馈的位置控制器转速设定值由模拟量互联输入p2541 (限制)设定极限。这个模

拟量互联输入已经和输出 p2540 预联。

位置控制器通过和它“AND”逻辑连接的二进制互联输入p2549 (位置控制器 1 使能)和

p2550 (位置控制器 2 使能)使能。位置设定值滤波器 (p2533位置设定值滤波器时间常数)是 PT1

环节；平衡滤波器是时滞环节 (p2535 平衡滤波器转速前馈，时滞)和 PT1

环节 (p2536平衡滤波器转速前馈，PT1)。可以将转速前馈系数 p2534 设为 0 来取消前馈。

功能图 (参见 SINAMICS S110参数手册)定位监控由二进制互联输入 p2551 (设定值静止)、p2554 =

0 (运动指令不生效)以及 p2544 (定位窗口)激活。在监控时间(p2545)届满后会检查定位窗口。

如果没有进入该窗口，则输出故障 F07451。当 p2542 或 p2544的值为 0

时，会取消激活静态监控或定位监控。静态窗口应大于或等于定位窗口(p2542 >

p2544)。静态监控时间应小于或等于定位监控时间(p2543