

# 西门子WINCC正版授权（授权）经销商

产品名称	西门子WINCC正版授权（授权）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WINCC正版授权经销商——西门子：全国代理

西门子WINCC（Windows ControlCenter）是西门子公司针对自动化系统推出的数据采集、控制、监控和调整等全方位的解决方案。该系统优化了数据管理、组态、监控和人机交互，能够提高工作效率，降低生产成本，是众多工业企业的\*\*。但是，由于WINCC是一款专业软件，价格昂贵，普通用户难以承受。因此，正版授权经销商的存在显得尤为重要。

作为全国代理，西门子WINCC正版授权经销商帮助企业获得正版授权，提供软件销售、维护、培训和技术支持等一系列服务，确保企业的生产运营顺畅。作为国内授权经销商，我们提供买方证书，并协助客

户完成向官方认证过程中所需的资料准备和审核。我们的授权服务符合国内政策和法律法规，保证客户购买的软件完全合法。我们提供优惠的价格和灵活的购买方式，以满足企业的不同需求。

通过与欧洲总部和全球采购中心合作，我们能够及时了解西门子WINCC的市场动态，并提供\*新的产品版本。我们的专业技术团队能够为客户提供有关WINCC的技术咨询和培训，以提高客户对专业软件的掌握程度。

作为西门子全国代理的授权经销商，我们一直致力于为客户提供优质的产品和服务。如果您需要购买正版的WINCC授权，请联系我们，我们将竭诚为您服务。调试在调试向导运行期间可以激活扩展制动控制。通过参数 r0108.14 可以检查功能是否激活。

如果没有修改出厂设置，则制动控制为“简易制动控制”。制动控制可由参数 ( p1215 =

3) 激活。在带反馈信号的制动(p1222)中，经过取反的信号必须连接到 BICO

输入上，以便进行第二次反馈(p1223)。制动的开闭时间可以在 p1216 和 p1217 中设置。说明

如果在具备制动时设置了 p1215 =0 (不存在制动)，则驱动会在制动闭合的情况下运

行。这可能会损坏制动。注意 只有带 Safe Brake

Relay的模块型功率单元上才可以激活制动控制监控(p1278 = 0)。 7.3.5 位置闭环控制 7.3.5.1

一般特性位置控制器主要由以下部分组成： 位置实际值处理（包含下级测头赋值和参考脉冲搜索）

位置控制器（包含限制、匹配和前馈计算）

监控（包含静态监控、定位监控、动态跟随误差监控和限位开关信号）

在回转轴（模态轴）和线性轴上使用\*\*值编码器时，跟踪负载齿轮箱（电机编码器）的位置。位置实际值处理可以将位置实际值转变为中性长度单位LU (LENGTH UNIT)。为此，该功能块以编码器赋值/电机闭环控制为基础，它具有编码器接口Gn\_XIST1、Gn\_XIST2、Gn\_STW 和 Gn\_ZSW。这些接口只提供编码器线数和细分分辨率（增量）为单位的位置信息。

不管位置控制器是否使能，一旦系统启动并通过编码器接口获得有效值后，便立即开始处理位置实际值。通过参数p2502（编码器分配）可以确定由哪个编码器（1 或

2）采集位置实际值。在使用旋转编码器时，物理量和中性长度单位 LU

的关系由参数p2506（每次负载旋转的 LU）确定。参数 p2506 和 p2504、p2505

一起，反映了编码器增量和中性长度单位 LU 之间的关系。示例：旋转编码器、滚珠丝杠，螺距为 10 mm/rev。10 mm 应细分为 1 m，即：1 LU = 1m。一次负载旋转相当于 10000 LU p2506 = 10000 说明

真正的实际值分辨率为编码器线数（p0408）与细分分辨率（p0418）之积。可以通过模拟量互联输入p2513（位置实际值处理补偿值）和二进制互联输入 p2512 的

上升沿（激活补偿值）进行补偿。在功能模块“基本定位器”激活时，p2513 会自动和 r2685（EPOS 补偿值）互联；p2512 会自动和 r2684.7（激活补偿值）互联。通过这种互联可以实现 EPOS

的模态补偿。p2516 上可以连接一个位置偏移。p2516 会自动通过 EPOS 连接到 r2667。通过这种互联可以实现反向间隙补偿。通过模拟量互联输入 p2515（位置设置值）和二进制互联输入 p2514

上的“1”信号（置位位置实际值）可以给定一个位置设置值。

警告在缺省设置中，位置实际值置位后，即 p2514 = “1” 信号后，位置控制中的位置实际值会保持为模拟量端口 p2515 的值。输入的编码器增量不会被分析。

在这种状态下，存在的位置差值不会被校准。编码器引起的位置实际值反向由参数 p0410 执行。

可以在 p2505 输入一个负值，使轴运动反向。负载齿轮箱位置跟踪术语 编码器范围

编码器范围是\*\*值编码器自身的位置范围。 单圈编码器

单圈编码器指在一圈内感知\*\*位置的旋转\*\*值编码器。 多圈编码器 多圈编码器指通过旋转多圈（例如

4096圈）来提供\*\*位置的\*\*值编码器。位置跟踪可以确保使用了齿轮箱时负载位置的可重复性。它也可以

扩大位置范围。通过位置跟踪可以在功能模块“位置闭环控制”激活(p0108.3 = 1)时监控负载齿轮箱。 M

图 7-42 齿轮箱和编码器一览 r0483 中的编码器位置实际值（必须通过 GnSTW.13 请求）\*大为 232位。

在位置跟踪 没有激活时(p2720.0 =0)，编码器位置实际值 r0483 由以下位置信息组成：

每圈的编码器线数(p0408) 每圈的细分分辨率(p0419)

旋转\*\*值编码器可分辨的圈数(p0421)，单圈编码器上该值固定为“1”。在位置跟踪激活时(p2720.0 =1)，编码器位置实际值 r0483 由以下信息组成： 每圈的编码器线数(p0408)

每圈的细分分辨率(p0419) 传动比(p0433/p0432) 特性 由 p2720 配置 虚拟多圈由 p2721 设置

用于上电时位置监控的公差窗口由 p2722 设置 负载齿轮箱由 p2504 和 p2505 设置 通过 r2723

显示 位置跟踪可以确保使用了齿轮箱时负载位置的可重复性。

它可以扩大位置范围。位置跟踪由参数 p2720.0 = 1 激活。

但是，负载齿轮箱的位置跟踪只和电机编码器（编码器 1）相关。传动比的分子字母可以由参数 p2504

和 p2505 输入。在回转轴（模态轴）上可以激活位置跟踪。每个电机数据组

MDS只能激活一个负载齿轮箱的位置跟踪。必须通过 GnSTW.13 请求的负载位置实际值

r2723（参见章节“编码器的控制字和状态字”），由以下信息组成： 每圈的编码器线数(p0408)

每圈的细分分辨率(p0419) 旋转\*\*值编码器保存的虚拟转数(p2721) 负载齿轮箱传动比(p2504/p2505)

说明 p0408、 p0419 和p2721 的总和限制在 32 位内。 示例：位置范围扩大

在没有激活位置跟踪的\*\*值编码器上必须确保，围绕 0 的运行范围必须小于半个编码器

范围，因为一旦超出该范围，重新上电后唯一的基准关系便丢失，参见参数 p2507 的说

明。通过虚拟多圈(p2721)可以扩大该运行范围。 下图中所选择的编码器可显示 8 圈编码器旋转 ( p0421

=8)。在这个示例中，表明：没有位置跟踪时，可以围绕  $r2521 = 0$  LU 重复 +/- 4

圈的编码器位置。激活位置跟踪后， $p2721 = 24$  时，可以重复 +/- 12 圈的编码器位置 ( 负载齿轮箱上为

+/- 12 负载圈数)。实际应用示例：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。在回转轴上为编码器设置了  $p2721 = p0421$ 。

负载齿轮箱的配置(p2720) 通过配置该参数可以： p2720.0: 激活位置跟踪 p2720.1:

设定轴类型 ( 线性轴或回转轴) 回转轴此处指模态轴，模态补偿由上级控制器或EPOS 激活。

位置跟踪主要应用在线性轴上，以便扩大位置范围，参见章节：虚拟多圈编码器(p2721)。

p2720.2:复位位置 在以下操作后会自动复位非易失保存的位置值： - 发现更换了编码器。 -

更改了编码器数据组(Encoder DataSet, EDS)的配置。 - 重新校准了\*\*值编码器。 说明

如果在校准(p2507=3)后，通过参数  $p2720[0]=1$  激活了负载编码器的位置跟踪，则校准被复位。如果在负

载位置跟踪激活时重新校准编码器，会导致负载齿轮箱位置的复位 ( 溢出)。位置跟踪的允许范围对应

为 EPOS 可重复的编码器范围。虚拟多圈编码器(p2721)通过虚拟多圈分辨率能够设置可分辨的电机转数

，即旋转\*\*值编码器在位置跟踪激活的分辨率。

只有在回转轴上才能编辑该值。在旋转\*\*值编码器( $p0404.1 = 1$ )上、位置跟踪激活时( $p2720.0 = 1$ )

, 可以通过 p2721 输入虚拟多圈分辨率。