

SIEMENS西门子 中国娄底市智能化工控设备代理商

产品名称	SIEMENS西门子 中国娄底市智能化工控设备代理商
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:代理经销商 模块:全新原装 假一罚十 德国:正品现货 实体经营
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	15801815554 15801815554

产品详情

DALI_SENSOR_QUERY_INST_PARAM说明**DALI_SENSOR_QUERY_INST_PARAM**
 用于查询输入设备（传感器）的实例参数。 将输入“PHY_DEV”设置为1
 时，此函数块将查询物理设备中的参数（请参见数据流路径6(页24)）。 将输入“PHY_DEV”设置为
 0时，此函数块将查询保存在CM 1xDALI中的参数（请参见数据流路径2(页24)）。可使用
DALI_SENSOR_SET_INST_PARAM (页112) 设置传感器的实例参数。编程5.7 组态函数块ET 200SP
 通信模块CM 1xDALI (6ES7137-6CA00-0BU0)110 设备手册, 06/2019,
 A5E46959469-AA参数下表显示了函数块的参数：参数 声明 数据类型 存储区 说明
QUERY 输入 BOOL I, Q,
 M, D, L 或常数在上升沿查询传感器的实例参数。**ADDRESS** USInt I, Q, M, D, L
 或常数指定设备的短地址。范围：0 到 63**INST_NUM** USInt I, Q, M, D, L 或常数指定实例编号。范围：0 到
 31**PHY_DEV** BOOL I, Q, M, D, L 或常数指定参数的位置：PHY_DEV = 0：查询CM 1xDALI
 中保存的参数。PHY_DEV = 1：通过发送命令查询物理设备的参数。**CM_DALI** 输入输出
 "DALI_CTRL"**DALI_CTRL** 的数据块指定与当前函数块通信的CM1xDALI。**BUSY** 输出 BOOL I, Q, M, D,
 L 状态参数：BUSY = 0：作业处理过程终止。BUSY = 1：作业仍在继续。**ACTIVE** BOOL I, Q, M, D,
 L 状态参数：ACTIVE = 0: 作业尚未开始。ACTIVE = 1: 作业正在执行。**DONE** BOOL I, Q, M, D,
 L 状态参数：DONE = 0：作业尚未开始或仍在执行。DONE = 1：作业无误执行。**ERROR** BOOL I, Q,
 M, D, L 状态参数：ERROR = 0：未发生错误。ERROR = 1：处理期间发生错误。编程5.7 组态函数块ET
 200SP 通信模块CM 1xDALI (6ES7137-6CA00-0BU0)设备手册, 06/2019, A5E46959469-AA 111参数 声明
 数据类型 存储区 说明
STATUS BYTE I, Q, M, D, L **ERROR** = 0 时，STATUS有以下三个值：16#00：空闲
 16#01：正在执行 16#7F：已完成**ERROR** = 1
 时，STATUS显示详细的错误代码。有关每个错误代码的详细含义，请参见“参数STATUS(页
 122)”。**INST_PRM_QRY** InstPrmQryDetail I, L 输入设备（传感器）的实例参数**INST_TYPE** USInt
 请参见“输入设备的实例类型(页124)” 查询实例类型。**INST_ACTIVE** BOOL
 实例激活。**EVENT_SCHEME** USInt 输入设备的实例根据以下方案使用所选的事件源寻址：
 0：实例类型和实例编号 1：短地址和实例类型 2：短地址和实例编号 3：设备组和实例编号

4：实例组和实例类型EVENT_FILTERBYTE

事件消息过滤器用于启用和禁用特定事件。有关详细说明，请参见“EVENT_FILTER的说明(页124)”。EVENT_PRIORUSInt 事件消息的发送优先级。根据设置的优先级发送系统响应。优先级高的系统响应优先于优先级低的系统响应。TYPE_PRM_QRY 1Array[0..6] ofBYTE实例的类型相关参数。1 有关传感器实例的类型相关参数的详细说明，请参见下表。编程5.7 组态函数块ET 200SP 通信模块 CM 1xDALI (6ES7137-6CA00-0BU0)112 设备手册, 06/2019, A5E46959469-AA表格 5- 4

传感器实例的类型相关参数属性 字节 类型 1 (按钮) 类型 2 (juedui输入) 类型 3 (占用) 类型 4 (光传感器) 读/写 0 tShort Deadtime Hold time Hysteresis1 tDouble Report time Report time Hysteresis min2 tRepeat Not used Deadtime Report time3 tStuck Not used Deadtime只读 4 Resolution5 tShortMin Not used Not used Not used65.7.16 DALI_SENSOR_SET_INST_PARAM说明DALI_SENSOR_INST_PARAM 用于设置输入设备(传感器)的实例参数。如果组态了传感器的状态(例如,通过使用 DALI_SENSOR_ADD (页 101) 添加了传感器), 则参数保存在 CM 1xDALI 中(请参见数据流路径 1 (页 24)) 并会发送到物理设备(请参见数据流路径 5 (页 24))。

如果未组态传感器的状态, 则仅将参数发送到物理设备(请参见数据流路径 5 (页 24))。可使用 DALI_SENSOR_QUERY_INST_PARAM (页 109) 查询传感器的实例参数。编程5.7 组态函数块ET 200SP 通信模块 CM 1xDALI (6ES7137-6CA00-0BU0)设备手册, 06/2019, A5E46959469-AA

113参数下表显示了函数块的参数: 参数 声明 数据类型 存储区 说明SET 输入 BOOL I, Q, M, D, L 或常数在上升沿设置传感器的实例参数。ADDRESS USInt I, Q, M, D, L 或常数指定设备的短地址。范围: 0 到 63INST_NUMUSInt I, Q, M, D, L 或常数指定实例编号。范围: 0 到 31INST_PRM_SETInstPrmSetDetailD, L 输入设备(传感器)的实例参数。INST_TYPEUSInt 请参见“输入设备的实例类型(页 124)” 设置实例类型。范围: 1 到 4INST_ACTIVEBOOL 实例激活。EVENT_SCHEMEUSInt 输入设备的实例根据方案使用所选的事件源寻址: 0: 实例类型和实例编号 1: 短地址和实例类型 2: 短地址和实例编号 3: 设备组和实例编号 4: 实例组和实例类型编程5.7 组态函数块ET 200SP 通信模块 CM 1xDALI (6ES7137-6CA00-0BU0)114 设备手册, 06/2019, A5E46959469-AA参数 声明 数据类型 存储区 说明EVENT_FILTERBYTE

事件消息过滤器可用于启用和禁用特定事件。有关详细说明, 请参见“EVENT_FILTER的说明(页 124)”。INST_TYPE = 1 (按钮), EVENT_FILTER的范围为0 到 16#FF。INST_TYPE = 2 (juedui输入设备), EVENT_FILTER的范围为 0 到 16#01。INST_TYPE = 3 (占用传感器), EVENT_FILTER的范围为 0 到 16#1F。INST_TYPE = 4 (光传感器), EVENT_FILTER的范围为 0 到 16#01。EVENT_PRIORUSInt 事件消息的发送优先级。根据设置的优先级发送系统响应。优先级高的系统响应优先于优先级低的系统响应。TYPE_PRM_SET 1Array[0..6] ofBYTE实例的类型相关参数。编程5.7 组态函数块ET 200SP 通信模块 CM 1xDALI

(6ES7137-6CA00-0BU0)设备手册, 06/2019, A5E46959469-AA 115参数 声明 数据类型 存储区 说明CM_DALI 输入输出 "DALI_CTRL"DALI_CTRL的数据块指定与当前函数块通信的 CM1xDALI。BUSY输出BOOL I, Q, M, D, L状态参数: BUSY = 0: 作业处理过程终止。BUSY = 1: 作业仍在继续。ACTIVE BOOL I, Q, M, D, L状态参数: ACTIVE = 0: 作业尚未开始。ACTIVE = 1: 作业正在执行。DONE BOOL I, Q, M, D, L状态参数: DONE = 0: 作业尚未开始或仍在执行。DONE = 1: 作业无误执行。ERROR BOOL I, Q, M, D, L状态参数: ERROR = 0: 未发生错误。ERROR = 1: 处理期间发生错误。STATUS BYTE I, Q, M, D, LERROR = 0 时, STATUS有以下三个值: 16#00: 空闲 16#01: 正在执行 16#7F: 已完成ERROR = 1 时, STATUS显示详细的错误代码。有关每个错误代码的详细含义, 请参见“参数 STATUS(页 122)”。1 有关用于组态 DALI_SENSOR_INST_PARAM 的传感器实例类型相关参数的详细说明, 请参见下表。表格 5- 5 用于组态 DALI_SENSOR_INST_PARAM 的传感器实例类型相关参数属性 字节 类型 1 (按钮) 类型 2 (juedui输入) 类型 3 (占用) 类型 4 (光传感器) 读/写 0 tShort Deadtime Hold time Hysteresis1 tDouble Report time Report time Hysteresis min2 tRepeat Not used Deadtime Report time3 tStuck Not used

DeadtimeDALI_DEV_UPLOAD说明DALI_DEV_UPLOAD 用于上传 DALI 设备的所有参数, 并将其保存在 CM 1xDALI 中(请参见数据流路径 4 (页 24))。此函数块无误执行后, 将 DALI 设备标记为已组态, 且设置参数会保存在 CM

1xDALI中。执行此函数块需要一些时间。如有必要, 可使用 CANCEL 在完成之前停止该过程。说明仅当 CANCEL 和 UPLOAD 均置 0 时, 输出才会复位。参数下表显示了函数块的参数: 参数 声明 数据类型 存储区 说明UPLOAD 输入 BOOL I, Q, M, D, L 或常数在上升沿从设备上传参数。DEV_TYPEUSInt I, Q, M, D, L 或常数选择设备类型: 1: 控制装置 2: 输入设备(传感器) ADDRESSUSInt I, Q, M, D, L

或常数指定设备的短地址。范围：0 到 63 CANCEL BOOL I, Q, M, D, L 或常数 CANCEL = 1:
停止此函数块，并返回错误。CM_DALI 输入输出 "DALI_CTRL" DALI_CTRL
的数据块指定与当前函数块通信的 CM1xDALI。编程 5.7 组态函数块 ET 200SP 通信模块 CM 1xDALI
(6ES7137-6CA00-0BU0) 设备手册, 06/2019, A5E46959469-AA 117 参数声明 数据类型 存储区 说明
BUSY 输出
BOOL I, Q, M, D, L 状态参数：BUSY = 0：作业处理过程终止。BUSY = 1：作业仍在继续。
ACTIVE BOOL I, Q, M, D, L 状态参数：ACTIVE = 0：作业尚未开始。ACTIVE = 1：作业正在执行。
DONE BOOL I, Q, M, D, L 状态参数：DONE = 0：作业尚未开始或仍在执行。DONE = 1：作业无误执行。
ERROR BOOL I, Q, M, D, L 状态参数：ERROR = 0：未发生错误。ERROR = 1：处理期间发生错误。
STATUS BYTE I, Q, M, D, L 状态参数：STATUS = 0 时，STATUS 有以下三个值：16#00：空闲 > 16#00 且 < 16#7F：上传进度 1
16#7F：已完成 ERROR = 1 时，STATUS
显示详细的错误代码。有关每个错误代码的详细含义，请参见“参数 STATUS (页 122)”。1
有关上传过程的 STATUS 详细说明，请参见下表。表格 5-6 上传过程的 STATUS 说明
设备类型 状态
注释 控制装置 16#01 查询基本参数 16#02 查询扩展参数 16#03 查询组组态 16#04 查询场景组态 16#05
保存所有参数