

# SIEMENS西门子 中国新余市智能化工控设备代理商

产品名称	SIEMENS西门子 中国新余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

参数和类型 数据类型 说明SetpointLimitL OUT Bool 设定值下限。(默认值: FALSE) 如果 SetpointLimitL = TRUE, 则说明达到设定值的juedui下限(Setpoint Config.SetpointLowerLimit)。注: 设定值限制为 (Setpoint Config.SetpointLowerLimit)。InputWarningH OUT Bool 如果InputWarningH = TRUE, 则说明输入值已达到或超出警告上限。(默认值: FALSE)InputWarningL OUT Bool 如果InputWarningL = TRUE, 则说明输入值已达到或超出警告下限。(默认值: FALSE)State OUT Int PID 控制器的当前操作模式。(默认值: 0) 可以使用 Mode 输入参数和 ModeActivate:的上升沿更改工作模式 State = 0: 未激活 State = 1: 预调节 State = 2: 手动jingque调节 State = 3: 自动模式 State = 4: 手动模式 State = 5: 替换输出值逼近 State = 6: 切换时间测量 State = 7: 错误监视 State = 8: 通过错误监视替换输出值逼近 State = 10: 无停止位信号的手动模式Error OUT Bool 如果 Error = TRUE, 则至少存在一个错误消息未决。(默认值: FALSE) 注: V1.x PID 中的 Error 参数是包含错误代码的 ErrorBits字段。它现在是一个布尔标记, 说明有错误发生。ErrorBits OUT DWord PID\_3Step 指令 ErrorBits 参数表(页 222)定义未决的错误消息。(默认值: DW#16#0000 (无错误))。ErrorBits 具有保持性并在 Reset或 ErrorAck 的上升沿复位。注: 在 V1.x 中, ErrorBits 参数定义为 Error参数并且不存在。PID\_3Step 指令的 ErrorBit 参数如果存在多个错误未决, 则错误代码的值将通过二进制加法显示。例如, 显示错误代码0003 表示错误 0001 和 0002 未决。表格 8- 8 PID\_3STEP 指令的 ErrorBit 参数ErrorBit(DW#16#...)说明0000 无错误0001 1, 2 参数 Input 超出了过程值限值的范围。Input > Config.InputUpperLimitInput < Config.InputLowerLimit0002 2, 3 参数 Input\_PER 的值无效。请检查模拟量输入是否有错误尚未解决。0004 4 jingque调节期间出错。无法保持过程值的振荡。0010 4 调节期间设定值发生更改。注意: 可在 CancelTuningLevel 变量中设置允许的设定值波动。0020 jingque调节期间不允许预调节。注意: 如果在错误发生前 ActivateRecoverMode = TRUE, 则PID\_3Step 保持在jingque调节模式。0080 4 预调节期间出错。输出值限值的组态不正确。检查是否已正确组态输出值的限值以及该限值是否与控制逻辑匹配。0100 4 jingque调节期间由于无效参数导致出错。0200 2, 3 参数 Input 的值无效: 值的数字格式无效。0400 2, 3

计算输出值失败。检查PID参数。0800 1, 2 采样时间错误：循环中断 OB 的采样时间内没有调用PID\_3Step。1000 2, 3 参数 Setpoint 的值无效：值的数字格式无效。2000 1, 2, 5 参数 Feedback\_PER 的值无效。请检查模拟量输入是否有错误尚未解决。4000 1, 2, 5 参数 Feedback 的值无效：值的数字格式无效。PID 非常简单8.5 PID\_3Step 指令的 ErrorBit 参数入门手册设备手册, 01/2015, A5E02486780-AG 223ErrorBit(DW#16#...)说明8000 1, 2 数字位置反馈期间出错。Actuator\_H = TRUE 和 Actuator\_L = TRUE。执行器无法移动到替代输出值，并且将保持在当前位置。在该状态下不能使用手动模式。为了从此状态移动执行器，必须取消激活“执行器停止位”(Config.ActuatorEndStopOn = FALSE)或者切换到无停止位信号的手动模式 (Mode = 10)。10000 参数 ManualValue 的值无效：值的数字格式无效。执行器无法移动到手动值，并且将保持当前位置。在 ManualValue 中分配一个有效值或者在手动模式下通过Manual\_UP 和 Manual\_DN 移动执行器。20000 变量 SavePosition 的值无效：值的数字格式无效。执行器无法移动到替代输出值，并且将保持在当前位置。40000 参数 Disturbance 的值无效：值的数字格式无效。注意：如果在错误发生前自动模式已激活且ActivateRecoverMode = FALSE，则 Disturbance将设置为零。PID\_3Step 保持自动模式。注意：如果在错误发生前预调节或jingque调节已激活且ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID\_3Step 切换到 Mode 参数中保存的工作模式。如果当前阶段中的干扰对输出值无影响，则不会取消调节。转换时间测量期间错误没有影响。1 注：如果在错误发生前自动模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID\_3Step保持自动模式。2 注：如果在错误发生前已激活预调节、jingque调节或转换时间测量模式，并且ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID\_3Step 将切换到 Mode 参数中保存的工作模式。3 注：如果在错误发生之前自动模式已激活并且 ActivateRecoverMode = TRUE，则PID\_3Step 将切换到“在监视错误的同时逼近替代输出值”或“错误监视”模式。当错误不再处于未决状态时，PID\_3Step 切换回自动模式。4 注：如果在错误发生前 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID\_3Step取消调节并切换到 Mode 参数中保存的工作模式。5 执行器无法移动到替代输出值，并且将保持当前位置。在手动模式下，仅可通过Manual\_UP 和 Manual\_DN 更改执行器的位置，而不可通过 ManualValue 更改。PID\_Temp 指令概述PID\_Temp 指令提供一个通用的PID控制器，可用于处理温度控制的特定需求。PID\_Temp 具有以下功能：使用不同执行器加热或冷却此过程用于处理温度过程的集成式自动调节功能级联处理取决于同一执行器的多个温度。

参数的数据类型参数和类型 数据类型 说明Setpoint IN Real PID 控制器在自动模式下的设定值。(默认值：0.0) Input IN Real 用户程序的变量用作过程值的源。(默认值：0.0) 如果正在使用 Input 参数，则必须设置Config.InputPerOn = FALSE。Input\_PER IN Int 模拟量输入用作过程值的源。(默认值：0) 如果正在使用 Input\_PER 参数，则必须设置Config.InputPerOn = TRUE。Disturbance IN Real 干扰变量或预控制值ManualEnable IN Bool 启用或禁用手动操作模式。(默认值：FALSE)：FALSE 至 TRUE 沿激活“手动模式”，State = 4，Mode保持不变。ManualEnable = TRUE 时，无法利用 ModeActivate的上升沿或使用调试对话框更改工作模式。TRUE 至 FALSE 沿激活 Mode 分配的工作模式。注：建议您只使用 ModeActivate 更改工作模式。ManualValue IN Real 手动操作的输出值。(默认值：0.0) 可以使用从 Config.OutputLowerLimit 到Config.OutputUpperLimit 的值。ErrorAck IN Bool 使用 FALSE 至 TRUE 沿复位 ErrorBits 和警告输出。(默认值：FALSE) Reset IN Bool 重新启动控制器。(默认值：FALSE)：FALSE 至 TRUE 沿：- 切换到“未激活”模式 - 复位 ErrorBits 和警告输出 - 清除积分作用 - 保持PID参数 只要 Reset = TRUE，则 PID\_Temp便会保持在“未激活”模式 (State = 0)。TRUE 至 FALSE 沿：- PID\_Temp 切换到保存在 Mode 参数中的工作模式。PID 非常简单8.6 PID\_Temp 指令入门手册226 设备手册, 01/2015, A5E02486780-AG参数和类型 数据类型 说明ModeActivate IN Bool 通过 FALSE 至 TRUE 沿，PID\_Temp 切换到保存在 Mode参数中的操作模式。(默认值：FALSE) Mode IN/OUT Int 在 Mode Activate 输入的上升沿激活。操作模式选择(默认值：0.0)：Mode = 0：未激活 Mode = 1：预调节 Mode = 2：jingque调节 Mode = 3：自动模式 Mode = 4：手动模式“带错误监视的替代输出值”(State = 5)。这无法由用户来激活；只是一种自动错误响应。Master IN/OUT DWord 到主站的级联连接 (AntiWindUp 和调节条件)。(默认值：DW#16#0000) 位 0 - 15：未在PID\_Temp 指令中使用 位 16 - 23：限值计数器：如果此值达到了限制，从站会递增该值。针对抗积分饱和功能处理

的界限内的从站数（参见Config.Cascade.AntiWindUpMode参数）。位24：IsAutomatic：如果此控制器的所有从站均处于自动模式且被处理为用于检查级联中的调节条件，则此位设置为“1”。此位与AllSlaveAutomaticState参数的作用相同。位25：“IsReplacement设定值”：如果此控制器一个从站的“替换设定值”已激活且被处理为用于检查级联中的调节条件，则此位设置为“1”。反向值存储在NoSlaveReplacementSetpoint参数中。Slave IN/OUT DWordScaledInput OUT Real 标定的过程值。（默认值：0.0）OutputHeat1 OUT Real REAL 格式的加热输出值。（默认值：0.0）此输出值采用Config.Output.Heat.Select参数进行计算，与输出选择无关。OutputCool1 OUT Real REAL 格式的冷却输出值。（默认值：0.0）此输出值采用Config.Output.Cool.Select参数进行计算，与输出选择无关。PID 非常简单8.6 PID\_Temp 指令入门手册设备手册, 01/2015, A5E02486780-AG 227参数和类型 数据类型 说明OutputHeat\_PER1 OUT Int 外设定值格式的加热输出值（默认值：0）只有使用 Config.Output.Heat.Select = 2参数选择此输出值时，才会计算此输出值。如未选择，此输出始终为“0”。OutputCool\_PER1 OUT Int 外设定值格式的冷却输出值（默认值：0）只有使用 Config.Output.Cool.Select = 2参数选择此输出值时，才会计算此输出值。如未选择，此输出始终为“0”。OutputHeat\_PWM1OUT Bool 加热过程的脉宽调制输出值。（默认值：FALSE）只有使用 Config.Output.Heat.Select =1（默认值）参数选择此输出值时，才会计算此输出值。如未选择，此输出始终为FALSE。OutputCool\_PWM1OUT Bool 冷却过程的脉宽调制输出值。（默认值：FALSE）只有使用 Config.Output.Cool.Select =1（默认值）参数选择此输出值时，才会计算此输出值。如未选择，此输出始终为FALSE。SetpointLimit\_H OUT Bool 设定值上限。（默认值：FALSE）如果 SetpointLimit\_H = TRUE，则说明达到设定值的juedui上限(Setpoint Config.SetpointUpperLimit)。设定值限制为 Config.SetpointUpperLimit。SetpointLimit\_L OUT Bool 设定值下限。（默认值：FALSE）如果 SetpointLimit\_L = TRUE，则说明达到设定值的juedui下限(Setpoint Config.SetpointLowerLimit)。设定值限制为 Config.SetpointLowerLimit。InputWarning\_H OUT Bool 如果InputWarning\_H = TRUE，则说明过程值已达到或超出警告上限。（默认值：FALSE)InputWarning\_L OUT Bool 如果InputWarning\_L = TRUE，则说明过程值已达到或低于警告下限。（默认值：FALSE)PID 非常简单8.6 PID\_Temp 指令入门手册228 设备手册, 01/2015, A5E02486780-AG参数和类型 数据类型 说明State OUT Int PID 控制器的当前操作模式。（默认值：0）可以使用 Mode 输入参数和 ModeActivate的上升沿更改工作模式：State = 0：未激活 State = 1：预调节 State = 2：jingque调节 State = 3：自动模式 State = 4：手动模式 State = 5：通过错误监视替换输出值Error OUT Bool 如果 Error = TRUE，则该周期内至少有一条错误消息未决。（默认值：FALSE）注：V1.x PID 中的 Error 参数是包含错误代码的 ErrorBits字段。它现在是一个布尔标记，说明有错误发生。ErrorBits OUT DWord PID\_Temp 指令，ErrorBits 参数表(页 236)定义未决的错误消息。（默认值：DW#16#0000（无错误））。ErrorBits 具有保持性并在 Reset或 ErrorAck 的上升沿复位。注：在 V1.x 中，ErrorBits 参数定义为 Error参数并且不存在。Warning OUT DWord PID\_Temp 指令，Warning参数表定义未决的用户相关警告消息。（默认值：DW#16#0000（无警告））。WarningInternal OUT DWord PID\_Temp 指令，WarningInternal参数表定义未决的内部警告消息（包括所有警告）。（默认值：DW#16#0000（无内部警告））。1 您可以并行使用 Output、Output\_PER 和 Output\_PWM 参数的输出。