

# SIEMENS西门子 中国阜阳市智能化工控设备代理商

产品名称	SIEMENS西门子 中国阜阳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

热电偶滤波器选型和更新时间测量热电偶时建议使用 100 ms 的积分时间。使用更小的积分时间将增大温度读数的重复性误差。1 上溢和下溢诊断报警信息将以模拟数据值的形式报告，即使在模块组态中禁用这些报警也会如此。2 RTD：对于电阻范围，始终会禁用下溢检测。3 如果断线报警已禁用，但传感器接线存在开路情况，则模块可能会报告随机值。1 20.4 到 28.8 VDC (2 类受限制电源，或 CPU 模块提供的传感器电源) 2 上溢、下溢和低压诊断报警信息将以模拟数据值的形式报告，即使在模块组态中禁用这些报警也会如此。3 对于电阻范围，始终会禁用下溢检测。4 如果断线报警已禁用，但传感器接线存在开路情况，则模块可能会报告随机值。 环接未使用的 RTD 输入 2 线制 RTD 3 线制 RTD 4 线制 RTD注：连接器必须镀金。请参见“S7-1200 可编程控制器系统手册”的附录 C。1 20.4 到 28.8 VDC (2 类受限制电源，或 CPU 模块提供的传感器电源) 2 上溢、下溢和低压诊断报警信息将以模拟数据值的形式报告，即使在模块组态中禁用这些报警也会如此。3 如果断线报警已禁用，但传感器接线存在开路情况，则模块可能会报告随机值。1 “低于范围最小值” 以下的热电偶值报告为 -32768。2 “超出范围最大值” 以上的热电偶值报告为 32767。3 所有范围的内部冷端误差均为  $\pm 1.5^{\circ}\text{C}$ 。该误差已包括到本表的误差中。模块需要至少 30 分钟的预热时间才能满足该规范。4 仅针对 4 通道 SM TC：若是暴露在 970 MHz 到 990 MHz 的无线电辐射频率下，精度可能会有所下降。说明热电偶通道热电偶信号模块上的各个通道可组态为不同的热电偶类型（可在组态模块期间进行选择）。1 在选择 400 Hz 抑制频率时，要维持模块的分辨率和精度，积分时间应为 10 ms。该选择还可抑制 100 Hz 和 200 Hz 的噪声。1 在选择 400 Hz 滤波器时，要维持模块的分辨率和精度，积分时间应为 10 ms。该滤波器还可抑制 100 Hz 和 200 Hz 的噪声。说明对于没有连接传感器的激活通道，模块会报告 32767。如果还启用了开路检测，模块会使相应的红色 LED 闪烁。若使用 4 线制连接，对于 10 RTD 范围，将得到最高精度。2 线模式的连接线电阻会导致传感器读数误差，因此无法保证精度。\*) VP (引脚 6) 和 DGND (引脚 5) 之间连接的外部耗电装置的电流负载不得超过总线终端 15 mA

的最大电流（防短路）。说明CM 1243-（PROFIBUS 主站模块）必须由 CPU 的 24 VDC 传感器电源供电。PROFIBUS 主站 (CM 1243-5) 需要 CPU 的 24 VDC 电源说明CM 1243-5 (PROFIBUS 主站模块) 必须由 CPU 的 24 VDC 传感器电源供电。CM 1243-5 的 D 型插座的引脚分配PROFIBUS 接口 PROFIBUS 电缆说明接触 PROFIBUS 电缆的屏蔽层必须接触 PROFIBUS 电缆的屏蔽层。为此，从 PROFIBUS 电缆末端剥去绝缘层，然后将屏蔽层连接到功能地。远程服务 (TS)以下手册包含有关 TS Adapter IE Basic 和 TS 适配器模块的技术规范： 《工业软件工程工具》模块化 TS 适配器 《工业软件工程工具》TS Adapter IE Basic 如图所示连接“TA”和“TB”以终止网络。（仅端接 RS485 网络上的终端设备。）使用屏蔽双绞线电缆，并将电缆屏蔽接地。只能端接 RS485 网络的两端。不会端接或偏置这两个终端设备之间的设备。请参见“偏置和端接 RS485 网络连接”主题1 引脚 2 和 9 仅适用于 RS422 的传送信号。2 RTS 是 TTL 电平信号，可用于控制基于该信号进行工作的其它半双工设备。该信号会在发送时激活，在所有其它时刻都不激活。PM 1207 电源模块PM 1207 是用于 SIMATIC S7-1200 的电源模块。它提供以下功能： 输入 120/230 VAC，输出 24 VDC/2.5A 订货号 6ESP 332-1SH71-4AA0。CSM 1277 紧凑型交换机模块CSM1277 是工业以太网紧凑型交换机模块。可将其用于增加 S7-1200 的以太网接口，以允许与操作员面板、编程设备或其它控制器同时进行通信。它可以提供以下功能： 连接至工业以太网的 4 x RJ45 插座 位于顶部的用于外部 24 VDC 电源连接的接线板上的 3 极插头 用于工业以太网端口的诊断和状态显示的 LED 订货号 6GK7 277-1AA00-0AA0 CM CANopen 模块CM CANopen 是一种插入式模块，可以插入到 SIMATIC S7-1200 PLC 与任意运行CANopen 的设备之间。可以将 CM CANopen 组态为主站或从站。有两种 CM CANopen modules：CANopen 模块（订货号 021620-B）和 CANopen (Ruggedized)模块（订货号 021730-B）。CANopen 模块提供以下功能： 每个 CPU 可以连接 3 个模块 可连接多达 16 个 CANopen 从节点 每个模块提供 256 字节输入和 256 字节输出 3 个 LED 分别提供模块、网络和 I/O 状态的诊断信息 支持将 CANopen 网络组态存储在 PLC 中 模块可集成到 TIA Portal 组态套件的硬件目录中 可通过内含的 CANopen Configuration Studio 或任何其它外部 CANopen 组态工具实现 CANopen 组态 遵循 CANopen 通信配置文件 CiA 301 修订版 4.2 和 CiA 302 修订版 4.1 支持透明 CAN 2.0A，用于自定义协议处理 预制功能块可用于 TIA Portal 中的所有 PLC 编程 包含 CM CANopen 模块；适用于子网络的带螺丝端子的 DSUB。CM CANopen Configuration Studio CD 和 USB 组态电缆有关该产品以及产品文档的详细信息，请参见 CM CANopen 的产品目录网站。用 V4.1 CPU 替换 V3.0 CPU您可以用 V4.1 CPU 替换 V3.0 CPU (页 83)，也可使使用为 V3.0 CPU 设计的现有STEP 7 项目，但无法通过固件更新将 V3.0 CPU 升级到 V4.1 CPU；必须替换该硬件。用 V4.1 CPU 替换 V3.0 CPU 时，zuihao另外也对信号和通信模块进行固件更新(页 377)检查并实际进行更新。说明无法将设备从 V4.1 替换为 V3.0您可以用 V4.1 CPU 替换 V3.0 CPU，但下载组态后，无法用 V3.0 CPU 替换 V4.1 CPU。若要查看或使用现有的 STEP 7 V3.0 项目，在更换设备之前需先将您的 STEP 7 V3.0 项目归档。请注意，如果您尚未下载替换之后的设备组态，您可以撤消替换。下载之后，便无法撤消从 V3.0 到 V4.1 的替换。需要注意两个 CPU 版本之间的一些组态和运行区别：组织块使用 V4.1，您可以将 OB 执行组态为可中断或不可中断 (页 62)。对于之前的 V3.0 CPU 项目，STEP 7 将所有 OB 默认设置为不可中断，STEP 7 将所有 OB 属性 (页 62)设置为 V3.0 CPU STEP 7 项目中的相应值。随后可根据需要更改中断或优先级设置。如果没有未决诊断事件，诊断错误中断 OB 启动信息将完全参考子模块。CPU 密码保护STEP 7 将 V4.1 CPU 的密码保护级别 (页 93)设置为与 V3.0 CPU 相等的密码保护级别，并将 V3.0 密码指定为 V4.1 CPU 的“完全访问（无保护）”密码：Web 服务器如果在 V3.0 项目中使用用户定义 Web 页面，那么在升级项目前，需要将项目安装文件夹中的项目存储在子文件夹“UserFiles\Webserver”下。如果将用户定义页面存储在这个位置，则保存 STEP 7 项目时还将保存用户定义 Web 页面。如果将 V3.0 CPU 替换为 V4.1 CPU，用于激活 Web 服务器的 Web 服务器项目设置和 HTTPS 设置会与版本 V3.0 中的相同。然后用户可以按需组态用户、权限、密码 (页 275)和语言来使用 Web 服务器。如果不赋予用户更多权限，您将只能查看标准 Web 页面 (页 276)中的内容。S7-1200 V4.1 CPU 不支持之前的预组态“admin”用户和密码。S7-1200 V3.0 Web 服务器数据日志页面提供“下载并清除” (Download and Clear) 操作。V4.1 Web 服务器不再提供这一功能，您可以从文件浏览器页面 (页 276)访问数据日志。不过，该 Web 服务器提供了下载、重命名和删除数据日志文件的功能。传送卡不兼容无法使用 V3.0 传送卡 (页 66)将 V3.0 程序传送到 V4.1 CPU。您必须在 STEP 7 中打开 V3.0 项目，将设备更换为 V4.1 CPU (页 83)，然后将 STEP 7 项目下载到您的 V4.1 CPU。将项目更改为 V4.1 项目后，即可创建一个

V4.1传送卡以便执行后续的程序传送。GET/PUT 通信V3.0默认启用GET/PUT 通信。当用V4.1 CPU 替换V3.0 CPU (页 83)时，您可以在兼容性信息部分看到一条消息，指示GET/PUT 已启用。用V4.1 CPU 替换V3.0 CPU。用V4.1 CPU 替换V3.0 CPU入门手册设备手册, 01/2015, A5E02486780-AG 479运动控制支持S7-1200 V4.1 CPU 不支持 V1.0 和 V2.0 运动控制库。如果为具有 V1.0 或 V2.0运动控制库的 STEP 7 项目更换设备，则设备替换编译过程中会使用兼容的 V3.0运动控制指令 (页 333)替换 V1.0 或 V2.0 运动控制库指令。如果为包含两种不同运动控制指令版本 ( V3.0 和 V5.0 ) 的 STEP 7 项目更换设备，将V3.0 CPU 更换为 V4.1 CPU，则设备更换编译过程中会使用兼容的 V5.0 运动控制指令(页 333)。将 V3.0 CPU 更换为 V4.1 CPU 的设备更换期间，运动控制工艺对象 (TO)版本不会自动从 V3.0 更改为V5.0。如果要升级到更高版本，必须转至指令树并为项目选择所需的 S7-1200运动控制版本运动控制版本 V3.0 和 V5.0 的 TO 结构不同。所有相关的块也会更改。块接口、监控表以及跟踪都将更新为新的运动控制 V5.0 结构。有关 V3.0 CPU 和 V4.1CPU 运动控制轴参数的区别，请参见以下两个表格：V3.0 CPU ( 运动控制 V3.0 ) V4.1 CPU ( 运动控制 V5.0 )

Config.General.LengthUnit	Units.LengthUnit	Config.Mechanics.PulsesPerDriveRevolution
Actor.DriveParameter.PulsesPerDriveRevolution <td>Config.Mechanics.LeadScrew</td> <td>Mechanics.LeadScrew</td>	Config.Mechanics.LeadScrew	Mechanics.LeadScrew
Config.Mechanics.LeadScrew	Config.Mechanics.InverseDirection	Actor.InverseDirection
Config.DynamicLimits.MinVelocity	Config.DynamicLimits.MaxVelocity	Config.DynamicLimits.MaxVelocity
Config.DynamicLimits.MaxVelocity	Config.DynamicDefaults.Acceleration	Config.DynamicDefaults.Deceleration
Config.DynamicDefaults.Deceleration	Config.DynamicDefaults.EmergencyDeceleration	Config.DynamicDefaults.EmergencyDeceleration
Config.DynamicDefaults.Jerk	Config.DynamicDefaults.Jerk	Config.PositionLimits_SW.Active
Config.PositionLimits_SW.Active	Config.PositionLimits_SW.MinPosition	Config.PositionLimits_SW.MinPosition
Config.PositionLimits_SW.MinPosition	Config.PositionLimits_SW.MaxPosition	Config.PositionLimits_SW.MaxPosition
Config.PositionLimits_SW.MaxPosition	Config.PositionLimits_HW.Active	Config.PositionLimits_HW.Active
Config.PositionLimits_HW.Active	Config.PositionLimits_HW.MinSwitchedLevel	Config.PositionLimits_HW.MinSwitchedLevel
Config.PositionLimits_HW.MinSwitchedLevel	Config.PositionLimits_HW.MaxSwitchedLevel	Config.PositionLimits_HW.MaxSwitchedLevel
Config.Homing.AutoReversal	Config.Homing.AutoReversal	Config.Homing.Direction
Config.Homing.Direction	Config.Homing.ApproachDirection	Config.Homing.SideActiveHoming
Config.Homing.SideActiveHoming	Sensor[1].ActiveHoming	Config.Homing.SidePassiveHoming
Config.Homing.SidePassiveHoming	Sensor[1].PassiveHoming	Config.Homing.Offset
Config.Homing.Offset	Sensor[1].ActiveHoming	Config.Homing.FastVelocity
Config.Homing.FastVelocity	Config.Homing.ApproachVelocity	Config.Homing.SlowVelocity
Config.Homing.SlowVelocity	Config.Homing.ReferencingVelocity	MotionStatus.Position
MotionStatus.Position	MotionStatus.Velocity	MotionStatus.Distance
MotionStatus.Distance	MotionStatus.TargetPosition	StatusPositioning.TargetPosition
StatusPositioning.TargetPosition	StatusBits.SpeedCommand	StatusBits.VelocityCommand
StatusBits.VelocityCommand	StatusBits.Homing	StatusBits.HomingCommand