

SIEMENS西门子 S120 C/D 型功率开关 6SL3162-2MB00-0AC0

产品名称	SIEMENS西门子 S120 C/D 型功率开关 6SL3162-2MB00-0AC0
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

必须为过程值指定正确的juedui上限和juedui下限，作为受控系统的限值。只要过程值超出这些限值，就会出现错误 (ErrorBits = 0001h)。如果超出过程值的限值，则取消调节操作。可在输出值设置中组态 PID_Compact 如何在自动模式下对错误进行响应。gaoji设置 V2

在“过程值监视” (Process value monitoring) 组态窗口中，组态过程值的警告上限和下限。如果在运行期间超出或低于某一警告限值，则将在 PID_Compact 指令的以下参数中显示一条警告：输出参数 InputWarning_H，前提是超出警告上限 输出参数 InputWarning_L，前提是低于警告下限

警告限值必须处于过程值的限值范围内。如果未输入警告限值，将使用过程值的上限和下限。输出参数中的值已转换为脉冲序列，该序列通过脉宽调制的方式在输出参数 Output_PWM 中输出。在 PID 算法采样时间内计算 Output。该采样时间用作脉宽调制的时间。在预调节或jingque调节期间确定 PID 算法采样时间。如果手动设置 PID 参数，则还需要组态 PID 算法采样时间。在 PID_Compact 采样时间内输出 Output_PWM。PID_Compact 采样时间等于调用 OB 的周期时间。 PID_Compact 采样时间 PID 算法采样时间 脉冲持续时间 中断时间

“最短开启时间”或“最短关闭时间”舍入为采样时间 PID_Compact 的整数倍。

脉冲或中断时间永远不会小于最短开关时间。在下一个周期中累加和补偿由此引起的误差。示例 PID_Compact 采样时间（等于调用 OB 的周期时间）= 100 ms PID 算法采样时间（等于持续时间）= 1000 ms 最短开启时间 = 200 ms为最大程度地减小工作频率并节省执行器，可延长最短开关时间。

如果要使用“Output”或“Output_PER”，则必须分别为最短开关时间组态值 0.0。说明最短开关时间只影响输出参数 Output_PWM，不用于 CPU 中集成的任何脉冲发生器。输出值的限值在“输出值的限值”组态窗口中，以百分比形式组态输出值的juedui限值。无论是在手动模式还是自动模式下，都不要超过输出值的juedui限值。如果在手动模式下指定了一个超出限值范围的输出值，则 CPU 会将有效值限制为组态的限值。输出值限值必须与控制逻辑相匹配。

有效的输出值限值取决于所用的 Output。

对错误的响应 注意 您的系统可能已损坏。

如果在出现错误时输出“错误未决时的当前值”或“错误未决时的替代输出值”，PID_Compact 将保持自动模式。这可能导致超出过程值的限值并损坏系统。

必须组态受控系统 在出现错误时如何作出响应以避免系统损坏。PID_Compact 需要预设置，以便在发生错误时，控制器在大多数情况下均可保持激活状态。如果在控制器模式下频繁发生错误，则该默认响应会对控制响应产生影响。这种情况下，检查 Errorbits 参数并消除错误原因。PID_Compact 会生成可设定的输出值来对错误做出响应：零（未激活）PID_Compact 针对所有错误都输出 0.0 作为输出值，然后切换到“未激活”模式。只能通过 Reset 的下降沿或 ModeActivate 的上升沿重新激活控制器。错误未决时的当前值

如果在自动模式下发生以下错误，则只要这些错误不再处于未决状态，PID_Compact 便会返回自动模式。如果发生一个或多个下列错误，则 PID_Compact 停留在自动模式下： - 0001h：参数“Input”超出了过程值限值的范围。 - 0800h：采样时间错误 - 4000h：Disturbance 参数的值无效。如果在自动模式下发生一个或多个下列错误，PID_Compact 将切换到“带错误监视的替代输出值”模式并输出最后一个有效输出值： - 0002h：Input_PER 参数的值无效。 - 0200h：Input 参数的值无效。 - 0400h：输出值计算失败。 - 1000h：Setpoint 参数的值无效。如果在手动模式下发生错误，PID_Compact 将继续使用手动值作为输出值。如果手动值无

效，则使用替代输出值。如果手动值无效和替代输出值都无效，则使用输出值下限。

如果在预调节或jingque调节期间出现下列错误，PID_Compact 将保持激活模式。 -

0020h：jingque调节期间不允许预调节。出现其它错误时，PID_Compact 将取消调节并切换到调节开始时的模式。只要错误不再处于未决状态，PID_Compact 就会返回自动模式。错误未决时的替代输出值 PID_Compact 将输出替代输出值。

如果发生下列错误，PID_Compact 将保持“带错误监视的替代输出值”模式，并输出输出值下限： -

2000h：变量 SubstituteOutput 的值无效。对于所有其它错误，PID_Compact

按照“错误未决时的当前值”中的描述进行响应。PID 参数显示在“PID 参数”(PID Parameters)

组态窗口中。在控制器调节期间将调整 PID 参数以适应受控系统。用户不必手动输入 PID 参数。说明当前激活的 PID 参数位于 sRet 结构中（对于 PID_Compact V1），而对于 PID_Compact V2，则位于

Retain.CtrlParams 结构中。请仅在“未激活”在线模式下更改当前激活的 PID 参数，以防 PID 控制器出现故障。如果要在线更改“自动模式”或“手动模式”下的 PID 参数，则按照以下步骤更改

PID 参数：PID_Compact V1：更改 sBackUp 结构中的 PID 参数并执行针对 sRet 结构带有

sPid_Cmpt.b_LoadBackUp = TRUE 的更改。PID_Compact V2：更改 CtrlParamsBackUp 结构中的 PID

参数并执行针对 Retain.CtrlParams 结构带有 LoadBackUp = TRUE 的更改。在线更改“自动模式”下的

PID 参数将导致输出值跳变。所有 PID 参数均具有保持性。如果手动输入 PID 参数，则必须完整下载 PID_Compact。将工艺对象下载到设备(页 42) 比例增益 该值用于指定控制器的比例增益。PID_Compact

不使用负比例增益。在“基本设置 > 控制器类型”下，控制逻辑会反转。积分作用时间

积分作用时间用于确定积分作用的时间特性。积分作用时间 = 0.0 时，将禁用积分作用。当积

分作用时间在“自动模式”下通过在线方式由不同值变为 0.0，则shanchu先前的积分操作且输出值

跳跃。微分作用时间 微分作用时间用于确定微分作用的时间特性。微分作用时间 = 0.0

时，将禁用微分作用。微分延迟系数 微分延迟系数用于延迟微分作用的生效。微分延迟 =

微分作用时间 × 微分延迟系数 0.0：微分作用仅在一个周期内有效，因此几乎不产生影响。

0.5：此值经实践证明对于具有一个优先时间常量的受控系统非常有用。 >

1.0：系数越大，微分作用的生效时间延迟越久。