

SIEMENS西门子 S-1FL2低惯量型电机 1FL2205-2AF01-1HB0

产品名称	SIEMENS西门子 S-1FL2低惯量型电机 1FL2205-2AF01-1HB0
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:原装正品 驱动器电机电缆:假一罚十 德国:现货包邮
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

过程值 如果直接使用模拟量输入值，则PID_Temp 会将该模拟量输入值标定为物理量。如果要预先处理一下该模拟量输入值，则需要编写一个处理程序。例如，过程值与模拟量输入值并不成正比。经过处理的过程值必须为浮点格式。步骤要使用未经处理的模拟量输入值，请按以下步骤操作：1. 在下拉列表“Input”中选择条目“Input_PER”。2. 选择“指令”(Instruction)作为源。3. 输入模拟量输入的地址。要使用经过处理的浮点格式的过程值，请按以下步骤操作：1. 在下拉列表“Input”中选择条目“Input”。2. 选择“指令”(Instruction)作为源。3. 输入变量的名称，用来保存经过处理的过程值。加热和制冷输出值PID_Temp 指令提供了一种可对温度过程进行集成调节的PID控制器。PID_Temp 适用于加热 或加热和制冷应用。PID_Temp 提供以下输出值。执行器将决定要使用的输出值。OutputHeat 加热输出值（浮点格式）：由于执行器响应为非线性等原因，需要通过用户程序来处理加热的输出值。OutputHeat_PER 模拟量加热输出值：通过模拟量输出触发加热执行器，并使用连续信号（如0...10 V、4...20 mA）控制加热执行器。OutputHeat_PWM 脉宽调制加热输出值：通过数字量输出控制加热执行器。脉宽调制可生成不同的ON和OFF时间。OutputCool 制冷输出值（浮点格式）：例如，由于执行器响应是非线性的，因而需要通过用户程序来处理制冷的输出值。OutputCool_PER 模拟量制冷输出值：通过模拟量输出触发制冷执行器，并使用连续信号（如0...10 V、4...20 mA）控制制冷执行器。OutputCool_PWM 脉宽调制制冷输出值：通过数字量输出控制制冷执行器。脉宽调制可生成不同的ON和OFF时间。制冷输出仅在通过“激活制冷”(Activate cooling) 复选框激活后可用。如果清除该复选框，PID算法的输出值(PidOutputSum) 将在标定后在加热输出中输出。如果选中该复选框，PID算法的正输出值(PidOutputSum) 将在标定后在加热输出中输出。PID算法的负输出值则在标定后在制冷输出中输出。还可以在输出设置中从两种输出值计算方法中选择。说明 注意：只有从下拉列表中选择OutputHeat_PWM、OutputHeat_PER、OutputCool_PWM、OutputCool_PER 输出后，才会

相应计算这些输出。始终会计算 OutputHeat 输出。如果选中控制制冷的复选框，将计算 OutputCool 输出。只有控制器不是组态成级联中的主控制器时，“激活制冷” (Activate cooling) 复选框才可用。步骤 要使用模拟量输出值，请按以下步骤操作：1. 在“OutputHeat”或“OutputCool”下拉列表中选择“OutputHeat_PER”或“OutputCool_PER”条目。2. 选择“指令” (Instruction)。3. 输入模拟量输出的地址。要使用脉宽调制输出值，请按以下步骤操作：1. 在“OutputHeat”或“OutputCool”下拉列表中选择“OutputHeat_PWM”或“OutputCool_PWM”条目。2. 选择“指令” (Instruction)。3. 输入数字量输出的地址。要使用用户程序来处理输出值，请按以下步骤操作：1. 在“OutputHeat”或“OutputCool”下拉列表中选择“OutputHeat”或“OutputCool”条目。2. 选择“指令” (Instruction)。3. 输入用于处理输出值的变量的名称。4. 通过模拟量或数字量 CPU 输出将经过处理的输出值传送到执行器。

级联 如果 PID_Temp

实例从上级主控制器接收设定值，并转而将其输出值输出到从属从控制器，则此 PID_Temp 实例既为主控制器又为从控制器。对于此类 PID_Temp 实例，必须执行下文列出的两种组态。例如，具有三个级联连接测量变量和三个 PID_Temp 实例的级联控制系统中，中间的 PID_Temp 实例便属于此种情况。将控制器组态为级联中的主控制器 主控制器通过其输出定义从控制器的设定值。要将 PID_Temp 用作级联中的主控制器，必须在基本设置中禁用制冷。要将此 PID_Temp 实例组态成级联中的主控制器，请激活“控制器为主控制器” (Controller is master) 复选框。加热输出值的选择将自动设置为 OutputHeat。无法在级联的主控制器上使用 OutputHeat_PWM 和 OutputHeat_PER。随后，指定从该主控制器接收设定值的直接从属从控制器的数目。将主控制器的 OutputHeat 参数分配给从控制器的 Setpoint 参数时，如果未使用用户自己的标定功能，则可能需要根据从控制器的设定值/过程值范围调整主控制器的输出值限值和输出标定。可以在主控制器输出设置的“OutputHeat / OutputCool”部分执行调整。将控制器组态为级联中的从控制器 从控制器从其主控制器的输出 (OutputHeat 参数) 中接收其设定值 (Setpoint 参数)。要将此 PID_Temp 实例组态成级联中的从控制器，请在基本设置中激活“控制器为从控制器” (Controller is slave) 复选框。随后，在编程编辑器的巡视窗口中，为该从控制器选择选择要用作其主控制器的 PID_Temp 实例。从控制器的 Master 和 Setpoint 参数随即与所选主控制器互连 (将覆盖这些参数的既有互连)。在主控制器与从控制器之间便通过此互连交换信息和指定设定值。如有必要，以后可以在从控制器的 Setpoint 参数中更改此互连，例如，另外插入一个滤波器。之后不可更改 Master 参数处的互连。对于所选主控制器，必须选中“控制器为主控制器” (Controller is master) 复选框，且必须正确组态从控制器的数量。在同一循环中断 OB 中，必须先调用主控制器，再调用从控制器。更多信息 更多有关在级联控制系统中使用 PID_Temp 时的程序创建、组态和调试信息，请参见使用 PID_Temp 的级联控制 (页 164)。

过程值的限值 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。可以在输出设置中指定 PID_Temp 在自动模式下对错误的响应方式。过程值标定 如果已在基本设置中对 Input_PER 的使用进行了组态，则需要将模拟量输入值转换为过程值的物理量。当前组态将显示在 Input_PER 画面中。如果过程值与模拟量输入值成正比，则使用上下限值对来标定 Input_PER。步骤 要标定过程值，请按下列步骤操作：1. 在“标定的过程值的下限” (Scaled low process value) 和“下限” (Low) 输入字段中输入一对下限值。2. 在“标定的过程值的上限” (Scaled high process value) 和“上限” (High) 输入字段中输入一对上限值。这些值对的默认设置保存在硬件配置中。要使用硬件配置中的值对，请按以下步骤操作：1. 在程序编辑器中选择指令 PID_Temp。2. 在基本设置中将 Input_PER 与模拟量输入互连。3. 在过程值设置中单击“自动设置” (Automatic setting) 按钮。硬件配置中的值将覆盖现有值。输出设置 输出的基本设置 加热和制冷的方法 如果在基本设置中激活制冷，则有两种方法可用于计算 PID 输出值：PID 参数切换 (Config.AdvancedCooling = TRUE)：通过单独的 PID 参数集来计算制冷的输出值。PID

算法将根据计算出的输出值和控制偏差确定使用加热过程还是制冷过程的 PID 参数。此方法适用于加热执行器和制冷执行器的时间响应和增益都不同的情况。仅在选择该方法后才可对制冷进行预调节和jingque调节。制冷系数 (Config.AdvancedCooling = FALSE) : 通过加热过程的 PID 参数并考虑可组态的制冷系数 Config.CoolFactor 来执行制冷输出值计算。此方法适用于加热执行器和制冷执行器的时间响应相似但增益不同的情况。选择该方法时，无法对制冷进行预调节和jingque调节并且控制制冷的 PID 参数集不可用。只能执行加热调节制冷系数

如果选择制冷系数作为加热/制冷方法，则在制冷的输出值计算中将使用此系数。因此，可以考虑加热执行器与制冷执行器增益不同的情况。

制冷系数既不会自动进行设置，也不会调节期间进行调整。必须通过“加热执行器增益/制冷执行器增益”的比值手动组态正确的制冷系数。示例：制冷系数为 2.0

表示加热执行器增益是制冷执行器增益的两倍。只有选择“制冷系数”(Cooling factor)

作为加热/制冷方法时，制冷系数才有效并且才可以更改。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_Temp 将保持自动模式或手动模式。这可能导致超出过程值限值并损坏系统。

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。