

SIEMENS西门子 S-1FL2低惯量型电机 1FL2203-2AF11-1HC0

产品名称	SIEMENS西门子 S-1FL2低惯量型电机 1FL2203-2AF11-1HC0
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

测量转换时间后自动切换工作模式 如果

ActivateRecoverMode = TRUE，在成功测量转换时间后，将激活保存在 Mode 参数中的工作模式。如果 ActivateRecoverMode = FALSE，在成功测量转换时间后，系统将切换到“未激活”工作模式。在自动模式中自动切换工作模式 PID_3Step 将在出现错误时自动切换工作模式。下图说明了 ErrorBehaviour 和 ActivateRecoverMode 对工作模式切换的影响。

版本 V2 的 ErrorBits 参数 如果多个错误同时处于待决状态，将通过二进制加法显示 ErrorBits 的值。例如，显示 ErrorBits = 16#0000_0003 表示错误 16#0000_0001 和 16#0000_0002 同时处于待决状态。如果存在位置反馈，则 PID_3Step 使用 ManualValue 作为手动模式下的输出值。Errorbits = 16#0001_0000 除外。ErrorBits (DW#16#...) 描述 0000_0000 没有任何错误。0000_0001 参数“Input”超出了过程值限值的范围。Input > Config.InputUpperLimit 或 Input < Config.InputLowerLimit 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。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 已激活，则 PID_3Step 将切换到保存在 Mode 参数中的工作模式。0000_0002 参数“Input_PER”的值无效。请检查模拟量输入是否有处于未决状态的错误。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。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 已激活，则 PID_3Step 将切换到保存在 Mode 参数中的工作模式。0000_0004 jingque调节期间出错。过程值无法保持振荡状态。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。0000_0010 调节期间设定值发生更改。可在 CancelTuningLevel 变量中设置允许的设定值波动。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。0000_0020 jingque 调节期间不允许预调节。如果在错误发生前 ActivateRecoverMode = TRUE，则 PID_3Step 保持在jingque 调节模式。0000_0080 预调节期间出错。未正确组态输出值限制或过程值未按预期响应。请确保：
输出值的限值已正确组态且匹配控制逻辑。
可以更改输出值，使过程值接近设定值。在预调节启动之前，输出值尚未受到相应输出值限值的限制，并且执行器尚未到达相应的停止位。
示例：在正常控制逻辑和低于设定值的过程值条件下，在预调节启动前，输出值不得达到上限，且执行器不得达到上端停止位。在预调节启动之前，过程值未显示出强烈的振荡。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。0000_0100 jingque 调节期间的错误导致生成无效参数。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。0000_0200
参数“Input”的值无效：值的数字格式无效。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。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 已激活，则 PID_3Step 将切换到保存在 Mode 参数中的工作模式。0000_0400
输出值计算失败。请检查 PID 参数。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。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 已激活，则 PID_3Step 将切换到保存在 Mode 参数中的工作模式。288 PID 控制 功能手册, 11/2023, A5E35300232-AG 指令 10.2 PID_3Step ErrorBits (DW#16#...) 描述 0000_0800
采样时间错误：未在周期中断 OB 的采样时间内调用 PID_3Step。建议在无条件的循环中断 OB 中调用 PID_3Step，并通过 Mode 参数处的工作模式将其激活或停用。有条件调用或 OB1 中的调用会对控制质量产生负面影响。可以使用 CycleTime.EnMonitoring = FALSE 禁用对采样时间的监视。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。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 已激活，则 PID_3Step 将切换到保存在 Mode 参数中的工作模式。如果在使用 PLCSIM 进行仿真期间出现该错误，请参见使用 PLCSIM 仿真 PID_3Step V2 (页 120)下的说明。0000_1000 参数“Setpoint”的值无效：值的数字格式无效。
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。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 已激活，则 PID_3Step 将切换到保存在 Mode 参数中的工作模式。0000_2000
Feedback_PER 参数的值无效。请检查模拟量输入是否有处于未决状态的错误。
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。
如果在错误发生之前自动模式已激活，ActivateRecoverMode = TRUE 且错误不再处于未决状态，则 PID_3Step 切换回自动模式。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 已激活，则 PID_3Step 将切换到保存在 Mode 参数中的工作模式。0000_4000
Feedback 参数的值无效。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。
如果在错误发生之前自动模式已激活，ActivateRecoverMode = TRUE 且错误不再处于未决状态，则 PID_3Step 切换回自动模式。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 已激活，则 PID_3Step 将切换到保存在 Mode 参数中的工作模式。0000_8000
数字位置反馈出现错误。Actuator_H = TRUE 和 Actuator_L = TRUE。
执行器无法移动到替代输出值，并且将保持当前位置。此状态下无法进入手动模式。
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)。

如果在错误发生之前自动模式已激活，ActivateRecoverMode = TRUE 且错误不再处于未决状态，则 PID_3Step 切换回自动模式。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 已激活，则 PID_3Step 将切换到保存在 Mode 参数中的工作模式。0001_0000 ManualValue 参数的值无效。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 中指定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。0002_0000 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，并且将保持当前位置。0004_0000 Disturbance 参数的值无效。值的数字格式无效。如果在错误发生前自动模式已激活且 ActivateRecoverMode = TRUE，则 Disturbance 将设置为零。PID_3Step 保持自动模式。如果在错误发生前预调节或jingque调节模式已激活且 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 Disturbance 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。289 指令 10.2 PID_3Step PID 控制 功能手册, 11/2023, A5E35300232-AG 10.2.4.10 变量 ActivateRecoverMode V2 ActivateRecoverMode 变量确定错误响应方