## SIEMENS西门子 S-1FL2中惯量型电机 1FL22032AG101HC0

产品名称	SIEMENS西门子 S-1FL2中惯量型电机 1FL22032AG101HC0
公司名称	浸之漫智控技术(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

功能概述 (S7-1500) 传输顺序 此类指令为最多 16 个变频器从站循环处理数据传输。一次只能为一个变频器激活一个作业。性能特性: 根据总线组态为通信创建数据存储区 执行和监视 PKW 作业 监视整个系统和故障排除 与 CPU 进行通信 访问变频器功能 读取变频器参数 写入变频器参数 编程 - 使用指令进行通信 (S7-1500) 点对点编程概述 (S7-1500) 使用自由口或 3964(R) 通信进行数据交换 必须在相应 CPU 用户程序的数据块或位存储器地址区中提供发送数据。接收数据的通信模 块中提供接收缓冲区。在数据块中设置相应数据块。 在 CPU 的用户程序中,以下指令用于执行 CPU 与通信模块之间的数据传输。 Send P2P Receive P2P 接收缓冲区可以通过 Receive Reset 指令删除。 通过用户程序的动态组态 作为通信模块的组态/参数分配 (页 2072)部分中所述的通信模块接口参数分配的替代或补充, 建议在特定应用领域动态建立通信,即通过程序控制具体应用的通信。数据传输步骤 该主站可确保在帧中进行循环数据传输。该主站使用作业帧对所有从站设备逐个进行寻址。 被寻址的节点通过一个响应帧进行响应。接收作业帧之后,从站必须按照主站-从站过程向 主站发送响应帧。只有这样,主站才能对下一个从站进行寻址。 帧中的数据域 数据域分为两个区域:参数区 (PKW) 和过程数据区 (PZD)。 STX LGE ADR 参数 (PKW) 过程数据 (PZD) BCC 参数区 (PKW) PKW 区域处理两个通信伙伴(例如控制器和变频器)之间的参数传输。例如,这包括读 取和写入参数值以及读取参数说明和关联的文本。PKW 接口通常包含操作和显示、维护 和诊断作业。 过程数据区 (PZD) PZD 区包含自动化操作所需的信号: – 控制字和设定值(从主站到从站) – 状态字和实际值(从从站到主站)参数区和过程数据区的内容由从站变频器进行定义。 有关这方面的其它信息,请参考变频器文档。

也可以在运行期间通过以下其中一个 " Config " 指令更改在通信模块的属性对话框中分配的所 有参数。 Port Config、Send Config、Receive Config、P3964 Config 点对点通信的程序调用 - 顺序 下图显示了用于用户程序与通信伙伴之间通信的点对点指令的功能。PtP 指令 应用 指令 说明 在 CPU、通信模块和通信伙伴之间通进行数据交换(通信)。 Send\_P2P 指令 Send P2P(发送点对点数据)可用于向通信伙伴发送数据。 调用指令 Send P2P 以通过自由口协议发送数据。在指令的输出参数 中接收到相应确认前,您必须循环调用该指令。 注意:在 XON/XOFF 数据流控制的参数分配期间,用户数据不可包含任何已组态的 XON 或 XOFF 字符。默认设置为 DC1 = 11H (XON) 和 DC3 = 13H (XOFF)。 Receive P2P 指令 Receive\_P2P(接收点对点数据)可用于从通信伙伴中获取通信模块中接收的消息。循环调用 Receive\_P2P 指令以通过自由口协议接收数据。如果新接收 的数据可用,指令将在 NDR 参数中加以指示。 为了表示消息传输的开始和结束 , 需要在识别消息的开始和结束的自 由口协议中定义标准。 检测接收缓冲区 Receive\_Reset 指令 Receive Reset (删除接收缓冲区) 允许清除通信模块的接收缓冲区。 接口或端口的动态参 数分配(可选) Port Config 您可以使用 Port Config 指令(端口组态)来组态基本接口参数,如 数据传输率、奇偶校验和数据流控制(通过用户程序动态执行)。 Send\_Config 通过指令 Send Config(发送组态),您可以为点对点通信接口动态地组态串行发送参数,如RTS ON 延迟/RTS OFF 延迟。 Receive Config 指令 Receive Config (接收参数分配) 允许将串行接收参数动态分配 给通信模块。 该指令可组态指定所接收消息的开始和结束的条件。 P3964 Config 指令P3964 Config (组态协议)可用于动态组态程序 3964(R)的协议 参数,例如字符延迟时间、优先级和块检查(使用程序)。 操作 RS232 伴随信号 Signal\_Get 通过 Signal\_Get 指令(获取 RS232 信号),您可以读取 RS232 信号 的当前状态。 Signal\_Set 通过 Signal\_Set 指令(获取 RS232 信号),可以设置 RS232 信号 DTR 和 RTS 的状态。 启用 Modbus CRC 支 持和诊断中断 Get Features 可使用 Get Features 指令(获取扩展功能)获取有关 Modbus 支持和 有关生成诊断报警的信息。 Set\_Features 如果模块支持,可使用指令 Set Features(设置扩展功能)激活诊断报警的生成。自由口或 3964(R)通信的设置步骤 要求:通信模块的设备视图以及属性对话框中 CPU 和通信模块的组态和参数分配均已完成。 1. 在 CPU 的项目导航中,选择文件夹"程序块"(Program blocks),然后双击打开文件夹中的 Main (OB1)。程序编辑器随即打开。 2. 从"指令"(Instructions)任务卡的"通信"(Communication) 区域中选择指令 Send\_P2P 和 Receive\_P2P 并将它们拖放到 Main (OB1) 的网络中。 3. 按照规范组态指令。 4. 将硬件组态和用户程序下载到 CPU 中。 Modbus 编程概述 (S7-1500) Modbus 通信的程序调用 - 顺序 下图所示是用户程序和 Modbus 设备之间通信的 Modbus 指令的功能。(下游使用 Send\_P2P、Receive\_P2P和 Config 指令)。Modbus 指令应用指令说明在用户程序和 Modbus 设备之间 进行数据交换(通信) Modbus Master Modbus Master 指令允许通过 PtP 端口作为 Modbus 主站进行通信。 利用 Modbus\_Master 指令,CPU 可用作 Modbus RTU 主站设备,与一 个或多个 Modbus 从站设备进行通信。 Modbus Slave Modbus Slave 指令允许通过 PtP 端口作为 Modbus 从站进行通信。 利用 the Modbus\_Slave 指令,CPU 可用作 Modbus RTU 从站设备,与 一个 Modbus 主站设备进行通信。 接口和协议的参数 分配(可选) Modbus Comm Load 指令 Modbus Comm Load 允许组态 Modbus RTU 的通信模块端口。 必须运行 Modbus Comm Load 来设置 PtP 端口参数,例如:数据传 输率、奇偶校验和流控制。为 Modbus RTU 协议组态完接口后,它只 能由 Modbus\_Master 或 Modbus Slave 指令使用。 说明 交替使用 Modbus Slave 和 Modbus Master 通信模块既可充当主站也可充当从站。 设置 Modbus 通信的步骤 要求:通信模块的设备视图以及属性对话框中 CPU 和通信模块的组态和参数分配均已完成。 1. 在 CPU 的项目导航中,选择文件夹"程序块"(Program blocks),然后双击打开文件夹中的 Main (OB1)。程序编辑器随即打开。 2. 根据您的任务,从"指令"(Instructions) 任务卡的"通信"(Communication)区域中为 Modbus 通信选择相应指令并将它们拖放到 Main (OB1) 的网络中: – 指令 Modbus Comm Load 可为 Modbus 通信组态通信模块的端口。 报告 DONE(或 ERROR)前,必须在 Main (OB1)中调用 Modbus\_Comm\_Load。 – Modbus\_Master 指令用于 Modbus 主站功能。 - Modbus Slave 指令用于 Modbus 从站功能。 3. 按照规范组态指令。 4. 将硬件组态和用户程序下载到 CPU 中。

USS 编程概述 (S7-1500) 程序要求 USS 通信 - 顺序 下图显示用户程序和 USS

变频器之间通信的 USS 指令的功能。(下游需要使用指令 Send\_P2P、Receive\_P2P 和 Config 指令)。USS 指令 应用 指令 说明 在 CPU、通信模块和 USS 变频器之间进行 通信。USS\_Port\_Scan USS\_Port\_Scan 指令允许在 USS 网络中通过通信模块与最多 16 个 变频器进行通信(必须循环调用)。USS\_Port\_Scan 指令通过 PtP 通信端口控制 CPU 和变频器之间的

通信。每次调用此功能时,将进行与变频器之间的通信。需要执行一次指令 USS\_Port\_Scan: 由于大多数变频器都具有根据超时来监视通信完整性的可组态内 部功能,因此应从时间控制的 OB 中调用 USS\_Port\_Scan 指令。 与 USS 变频器进行数 据交换 USS\_Drive\_Contro I USS\_Drive\_Control 指令允许为变频器准备发送数据并显示接收数 据。

指令的输入和输出与变频器的状态和操作功能相对应。每个变频 器必须调用一次 USS\_Drive\_Control 指令。对于 USS 网络,只需 将一个通用背景数据块用于指令 USS\_Drive\_Control 的全部调用。 针对 USS 网络,将指令 USS\_Drive\_Control 的所有调用与同一背 景数据块互联。 应从主程序的循环 Main (OB1) 中调用 USS\_Drive\_Control 指令。 读取或修改 USS 驱动 器中的参数 USS\_Read\_Param USS\_Read\_Param 指令允许从变频器中读取参数。 使用 USS\_Read\_Param 指令读取控制变频器内部功能的变频器操 作参数。 应从主程序的循环 Main (OB1) 中调用 USS\_Read\_Param 指令。 USS\_Write\_Param USS\_Write\_Param 指令允许更改变频器中的参数。 应从主程序的循环 Main (OB1) 中调用 USS\_Write\_Param 指令。 设置 USS 通信的步骤 要求:通信模块的设备视图以及属性对话框中 CPU 和通信模块的组态和参数分配均已完成。 1. 在 CPU 的项目树中,选择"程序块"(Program blocks) 文件夹,然后双击打开所需的时间控制的 OB。程序编辑器随即打开。 2. 从"指令"(Instructions) 任务卡的"通信"(Communication) 区域中选择指令 USS\_Port\_Scan 并将其拖放到时间控制 OB 的网络中。 USS\_Port\_Scan 指令允许通过 USS 网络通信。 3. 在 CPU 的项目导航中,选择文件夹"程序块"(Program blocks),然后双击打开文件夹中的 Main (OB1)。程序编辑器随即打开。