

课时 4 通过 BOP-2 快速调试 更新不清楚的图片

1. 快速调试流程图

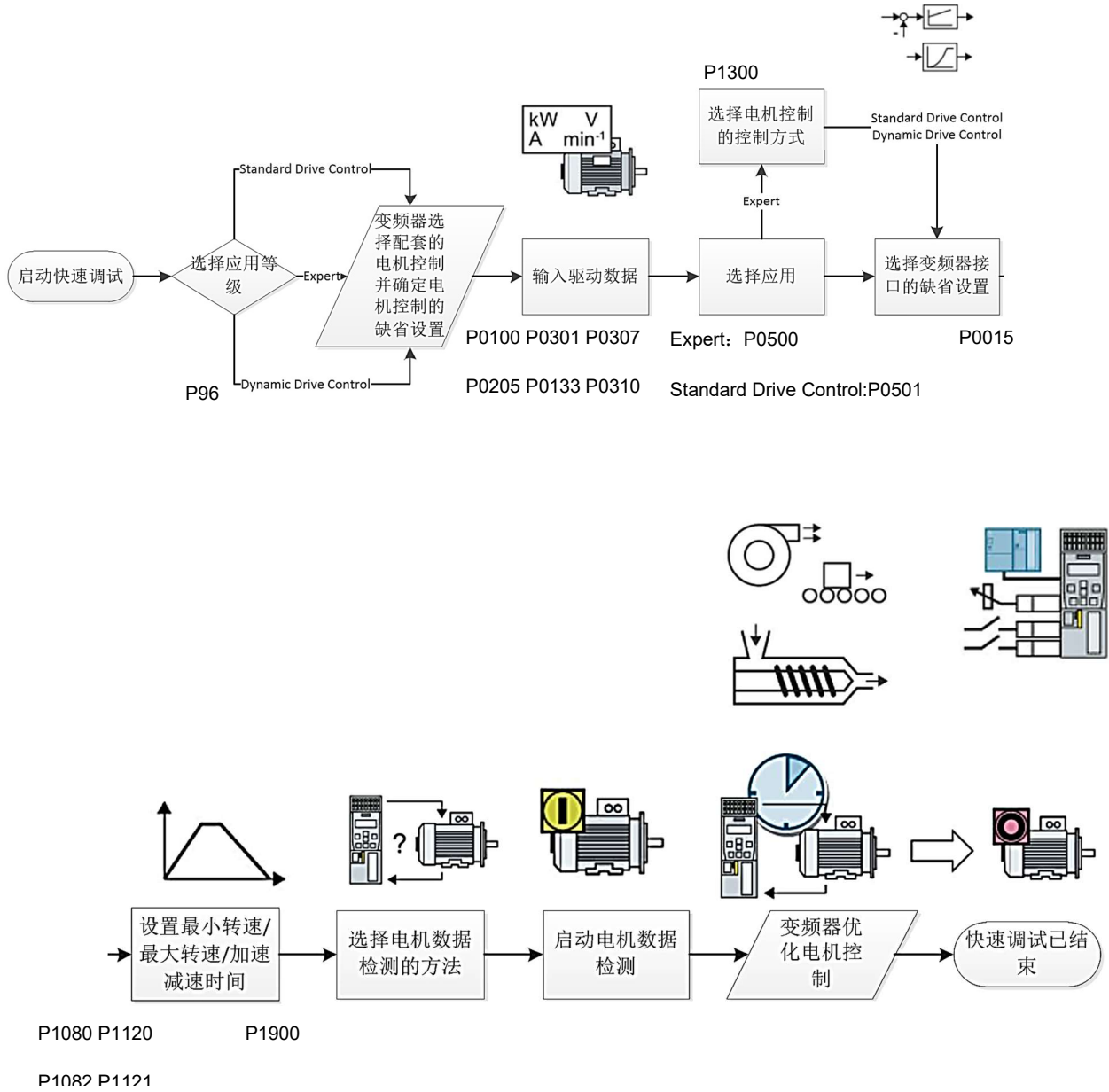
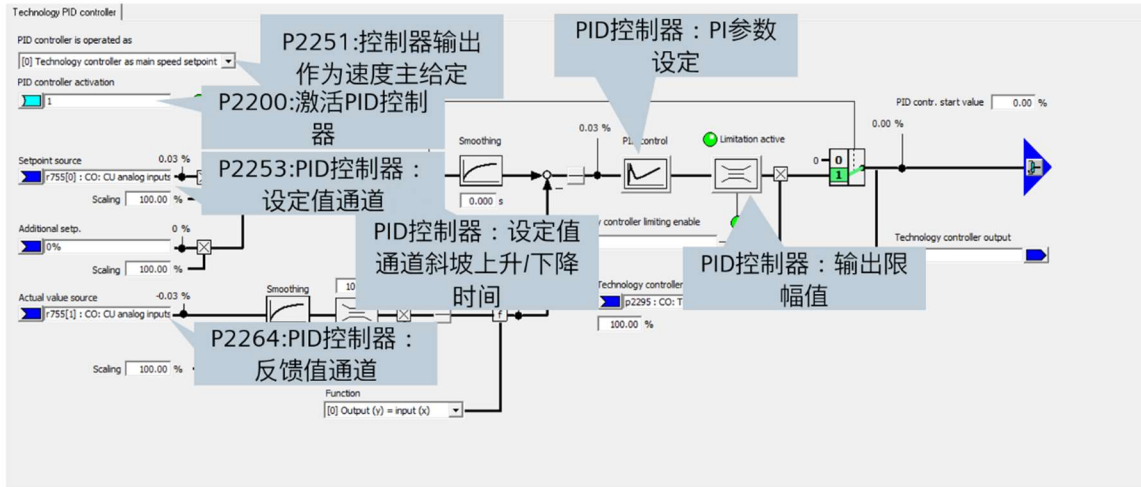
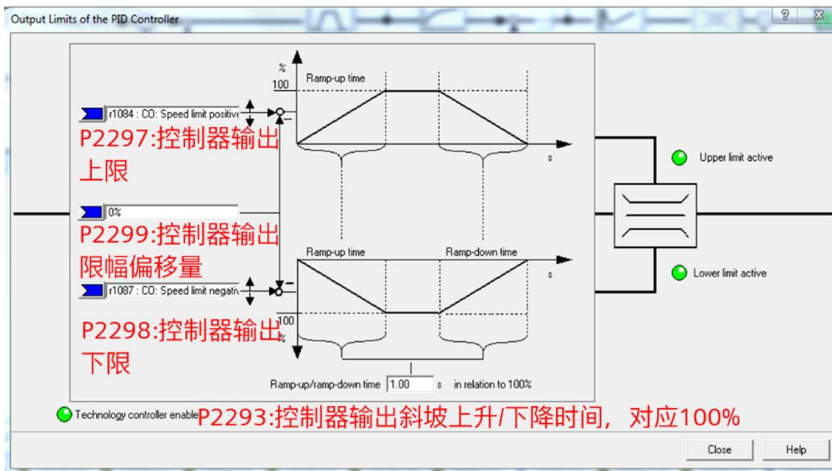


图 4-3 快速调试流程图

### 通过STARTER设置PID控制器

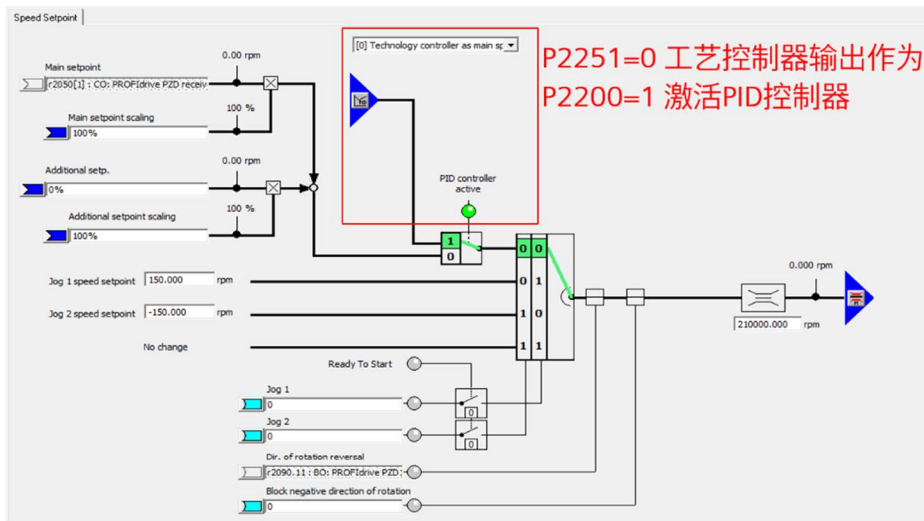


### 通过STARTER设置PID控制器

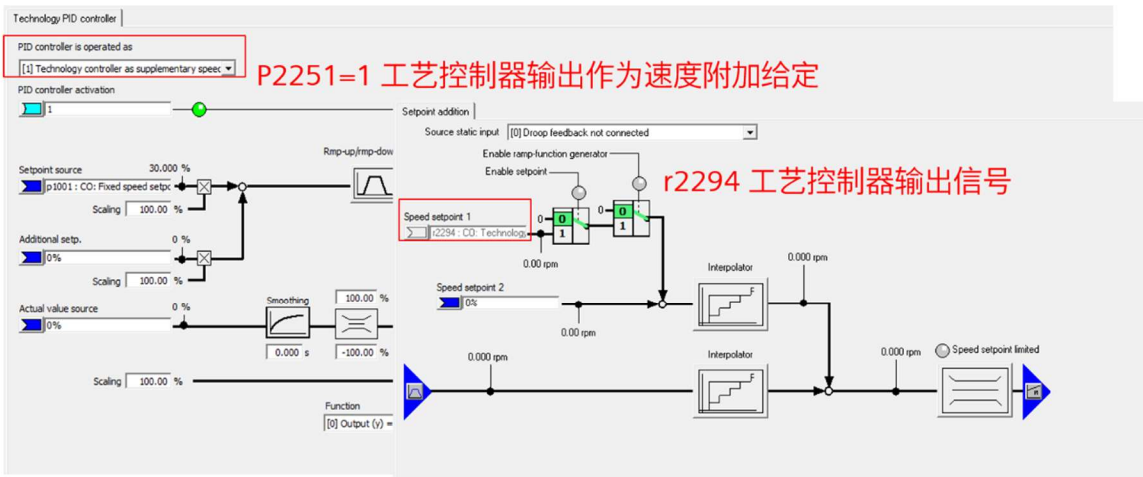


设置PID控制器输出限幅相关参数

# 通过STARTER设置PID控制器



# 通过STARTER设置PID控制器



## 通过参数设置PID控制器

参数号	参数值	备注
P2251	0 : 工艺控制器输出作为转速主设定值 1 : 工艺控制器输出作为转速附加设定值	0 : P1070不生效, 速度主设定值来源于工艺控制器 1 : P1155=r2294, 工艺控制器输出作为转速附加设定值
P2200	1:激活PID控制器	
P2253	工艺控制器设定值通道	可以连接固定值, 例如P2900 ; 也可以连接模拟量或者报文
P2264	工艺控制器反馈值通道	通常为传感器返回的标准信号, 例如4-20mA
P2280	1 (默认)	工艺控制器比例增益
P2285	30 (默认)	工艺控制器积分时间

### 实验说明:

在实验演示环节, 由于演示的时候模拟量接口有问题, 所以改到另外一个模拟量口作为反馈值, 即由 r755.0 修改到 r755.1, 原理上没有任何区别。

课时 48 PKW 通信

PPT Page18 中书写错误, 将子索引 (8bit) 0x80 修改为 0x08

- 实验步骤 :

949=3B5hex

3. 读取历史故障r947[8]的故障值r949[8], 计算和查看数据结构内的值 :

PKW(第1个字) MW200			IND(第2个字) MW202		PWE(第3个和第4个字) MD204	
AK (4bit)	SPM (1bit)	PNU (11bit)	子索引 (8bit)	分区索引 (8bit)	PWE1 (16bit)	PWE2 (16bit)
0x6		0x3B5	0x80	0x00	0x0000	0x0000

PKW(第1个字) MW100			IND(第2个字) MW102		PWE(第3个和第4个字) MD104	
AK (4bit)	SPM (1bit)	PNU (11bit)	子索引 (8bit)	分区索引 (8bit)	PWE1 (16bit)	PWE2 (16bit)
0x5		0x3B5	0x80	0x00	0x0000	0x0133

0x08

任务ID  请求参数值 (数组) 1)

应答ID  传送参数值 (数组、双字) 2)

地址	显示格式	监视值	修改值	
%MW200	十六进制	16#63B5	16#63B5	<input checked="" type="checkbox"/>
%MW202	十六进制	16#0800	16#0800	<input checked="" type="checkbox"/>
%MD204	浮点数	0.0	0.0	<input checked="" type="checkbox"/>

地址	显示格式	监视值	修改值	
%MW100	十六进制	16#53B5		<input type="checkbox"/>
%MW102	十六进制	16#0800		<input type="checkbox"/>
%MD104	十六进制	16#0000_0133		<input type="checkbox"/>