

常问问题 • 09/2017

通过 TIA 组态实现 S7-300 与 SINAMICS DCM PROFIBUS 非周 期通讯

S7-300、DCM、PROFIBUS

<https://support.industry.siemens.com/cs/cn/zh/view/109750712>

目录

1	概括	3
2	S7-300 与 DCM 装置的连接	4
2.1	硬件配置列表.....	4
2.2	软件配置列表.....	4
2.3	硬件连接示意图	4
3	项目配置	6
3.1	S7-300 中的配置	6
3.1.1	硬件组态	6
3.1.2	配置报文	8
3.2	DCM 中的配置	9
4	DP 非周期性通讯	12
4.1	非周期性通讯方式简介	12
4.2	S7-300 通过 PROFIBUS_DP 非周期性通讯读取 DCM 参数	14
4.3	S7-300 通过 PROFIBUS_DP 非周期性通讯修改 DCM 参数	17
5	举例	20
5.1	读取 DCM 驱动器参数 P50303	20
5.2	修改 DCM 驱动器参数 P50304	21

1 概括

S7-300 可以与 SINAMICS DCM 之间通过 PROFIBUS_DP 进行非周期通讯，通过 TIA 组态，该通讯可通过调用功能块“WRREC/RDREC”实现 S7-300 对 SINAMICS DCM 数据的非周期性写入和读取。

2 S7-300 与 DCM 装置的连接

2.1 硬件配置列表

设备	订货号	版本
CPU 317-2 PN/DP	6ES7317-2EK14-0AB0	V3.2
SINAMICS DCM	6RA8013-6DV62-0AA0-Z	V1.3

表 2-1 实验所采用的硬件列表

2.2 软件配置列表

- 1、TIA Portal V13 SP1 Update 8
- 2、STARTER V4.5.1.0

2.3 硬件连接示意图

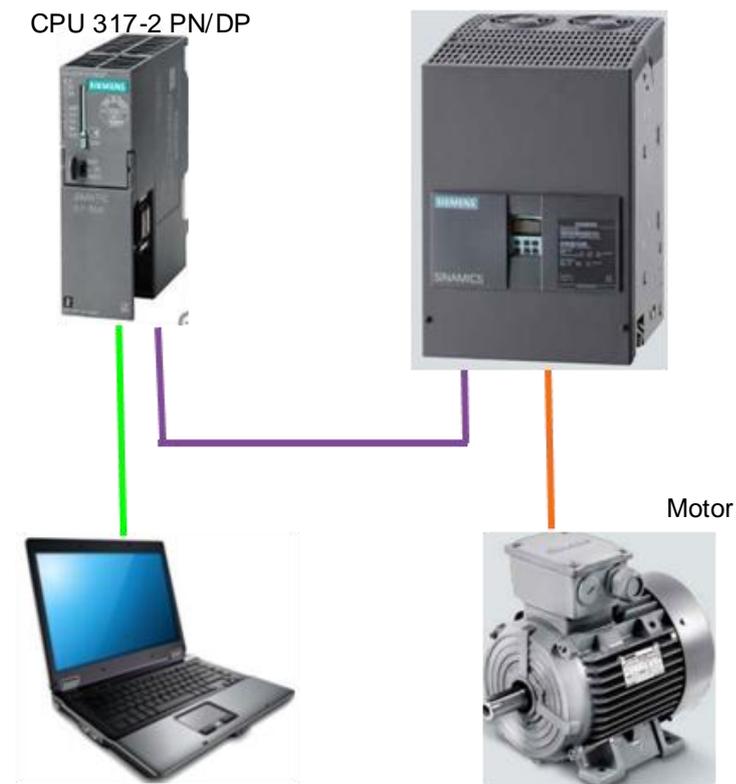


图 2-1 硬件连接示意图

IP 地址及 DP 地址设置如下表，DP 通讯速率选择 1.5Mbps:

Device	IP address/DP address	Subnet mask
CPU317-2 PN/DP	192.168.133.1/ 2	255.255.255.0
DCM	- / 3	-
PC	192.168.133.185 / -	255.255.255.0

表 2-2 设备 IP 及 DP 地址分配

3 项目配置

3.1 S7-300 中的配置

3.1.1 硬件组态

打开 TIA Portal 软件，新建一个项目，在“添加新设备”中选择控制器，在控制器列表中选择所需的 CPU 及版本，如下图所示。

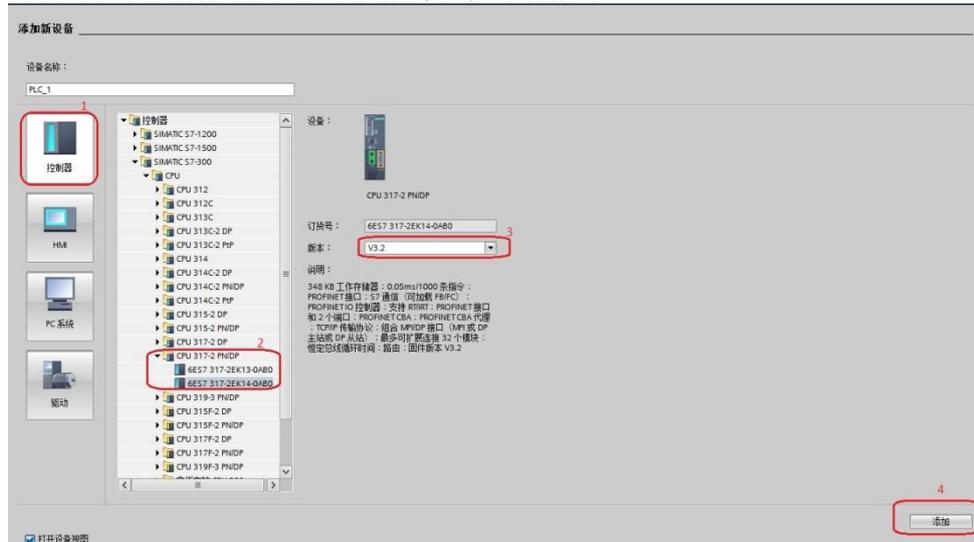


图 3-1 选择设备和版本

打开设备视图，配置 PLC 的 IP 地址和 DP 地址，点击以太网口->以太网地址->添加新子网，设置 IP 地址为 192.168.133.1；点击 DP 接口->PROFIBUS 地址->添加新子网，接口类型选择 PROFIBUS，地址设置为 2，传输率选择 1.5Mbps，如下图所示。

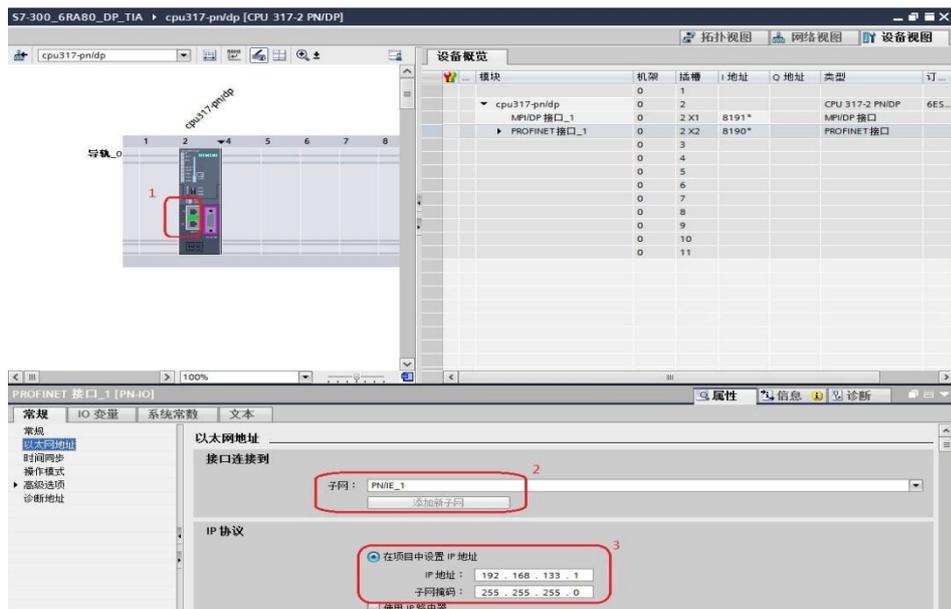


图 3-2 设置 PLC IP 地址

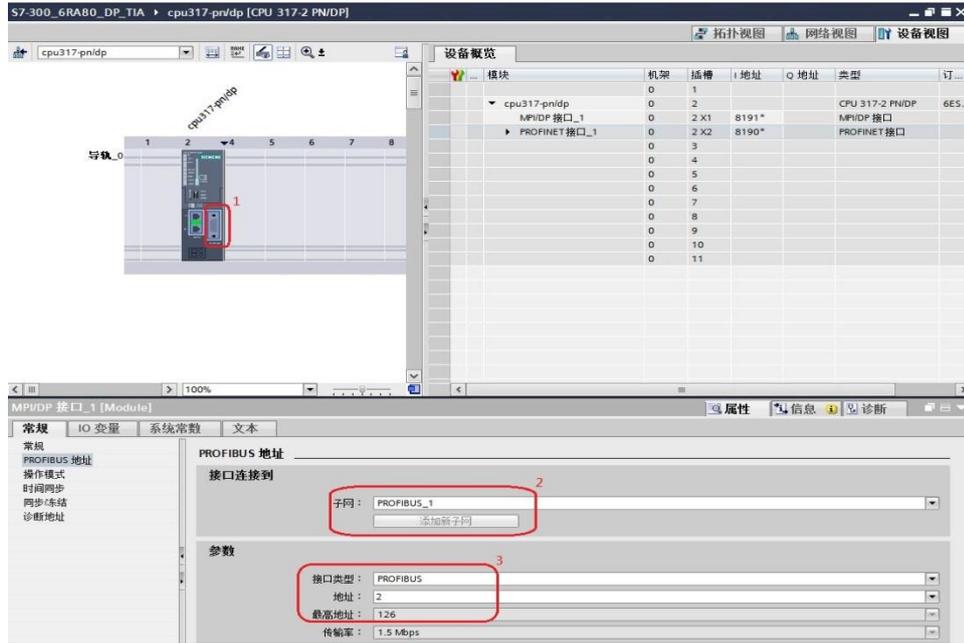


图 3-3 设置 PLC DP 地址

打开网络视图建立 PROFIBUS DP 网络，在右侧目录的“其它现场设备->PROFIBUS DP->驱动器->Siemens AG->SINAMICS->SINAMICS DC MASTER V1.3”中选择“6RA80xx-xxxxxx-xxxx”，将其拖到左侧的网络视图中，如下图所示。

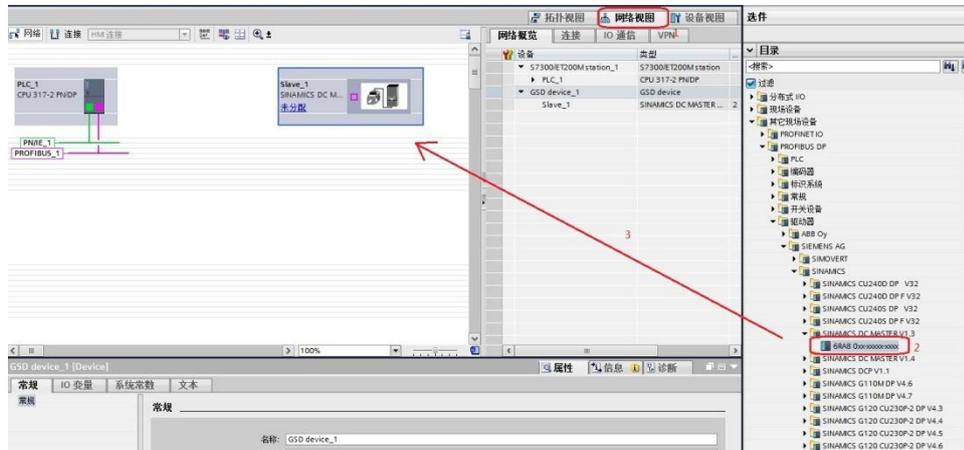


图 3-4 硬件组态

在网络视图中鼠标点击 DCM 上的“未分配”，然后点击选择主站“PLC_1.MPI/DP 接口_1”，建立 PLC 与 DCM 的 PROFIBUS 连接，在网络视图右面的网络概览中会显示新建的 PLC 站“S7300/ET200M station_1”和设备“GSD device_1”。如下图所示。



图 3-5 PROFIBUS 网络组态 1



图 3-6 PROFIBUS 网络组态 2

在网络视图中鼠标点击 Slave_1 上的 DP 接口->PROFIBUS 地址，将地址修改为 3。如下图所示。

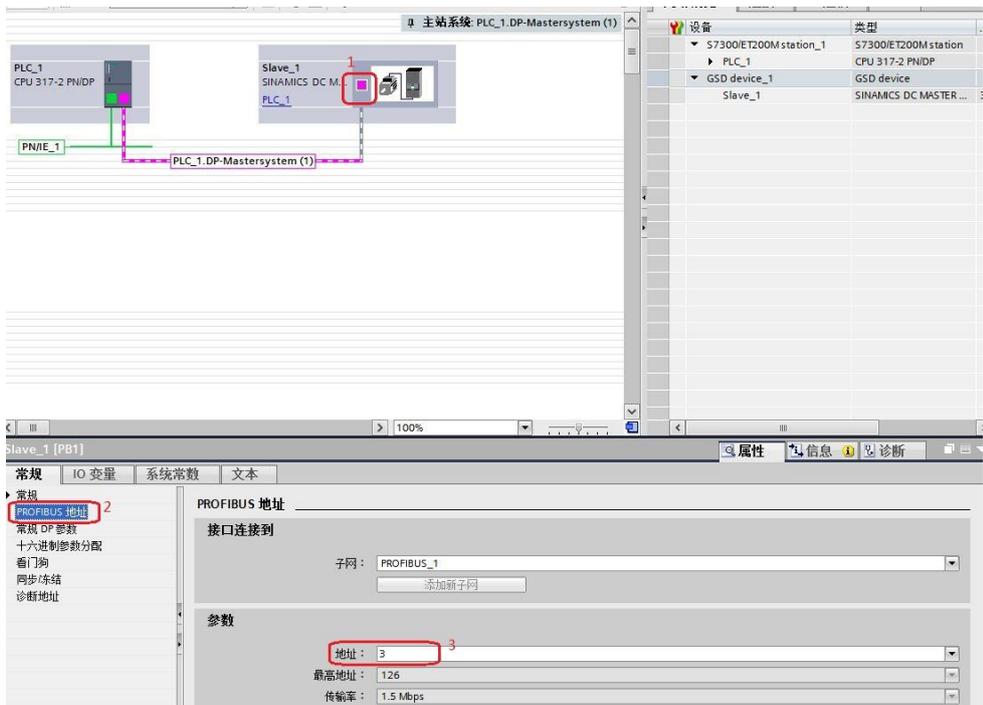


图 3-7 设置从站 DP 地址

3.1.2 配置报文

鼠标双击 DCM 从站进入其设备视图，在右侧的硬件目录中选择“Standard telegram 1,PZD-2/2”并双击该报文，报文自动进入设备概览图的插槽，如下图所示。



图 3-8 组态驱动装置报文

3.2 DCM 中的配置

本实验采用 PLC 路由功能访问 DCM，打开 STARTER 软件，新建一个项目，点击“Insert single drive unit”，在弹出的对话框中选择“SINAMICS->SINAMICS DCM->Advanced-CUD->1.3->PROFIBUS->3->OK”，如下图所示。

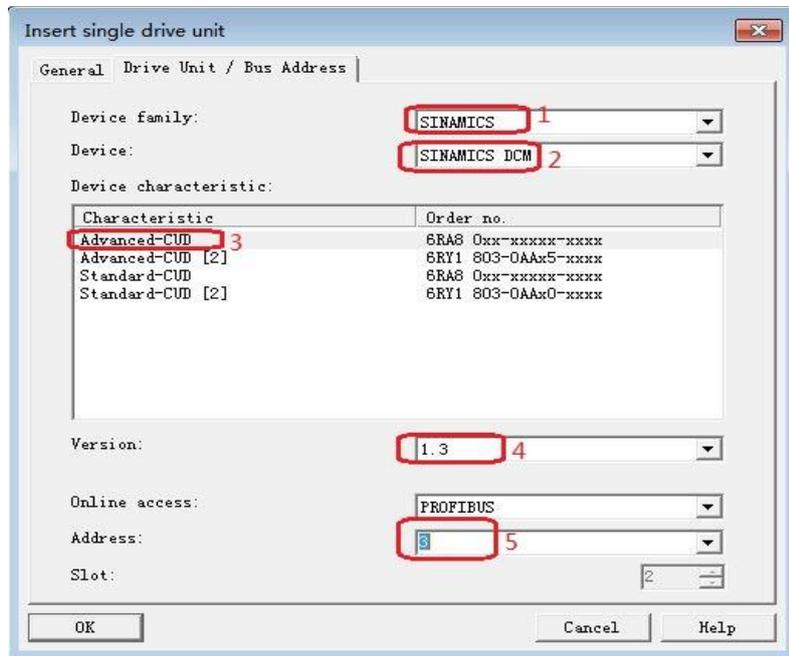


图 3-9 新建驱动单元

在左侧导航栏里选择“Communication->Commiss. interface->Change”，如下图所示。

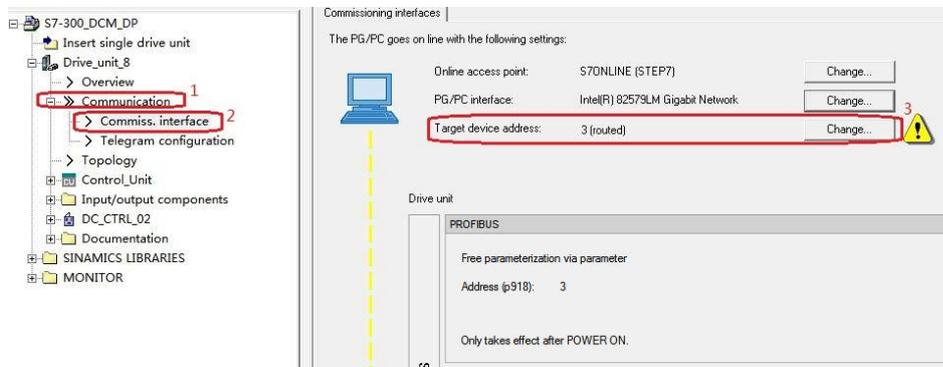


图 3-10 配置通讯接口

在弹出的对话框中选择“Module Address->Accessible via network tran”，在“S7 subnet ID”里填入博图组态的 S7 subnet ID，在“1 st gateway”中选择 IP，将 IP 地址设为 PLC 的 IP：192.168.133.1，然后点击“OK”，详细情况见下图。

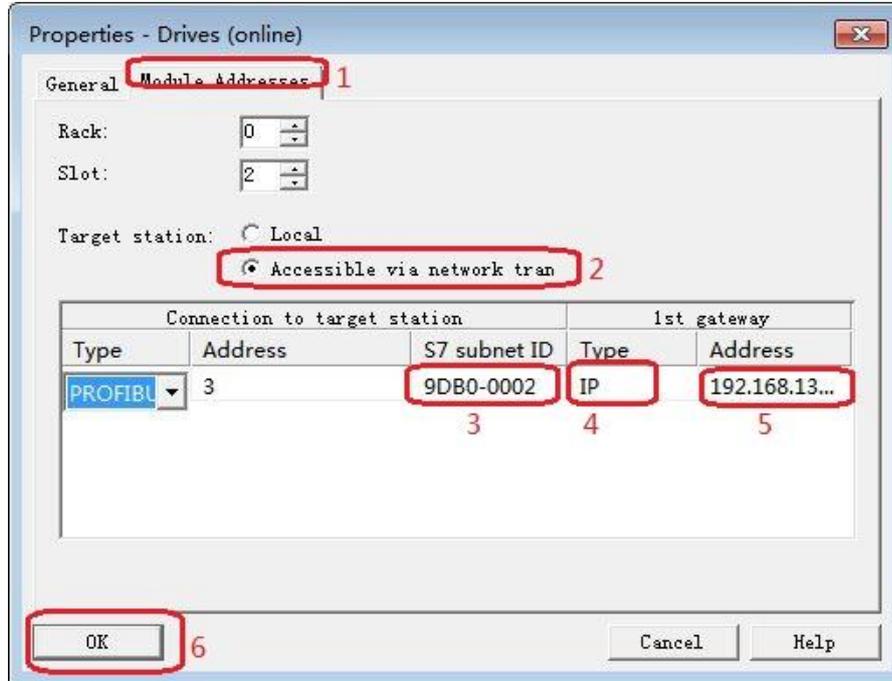


图 3-11 配置路由功能



图 3-12 S7 Subnet ID

配置完成后，选择驱动单元然后点击在线，若 DCM 已调试完成，直接上载项目即可，若之前没有调试，可以通过“Automatic configuration”对驱动装置进行在线自动配置，然后进行离线配置并完成优化过程，具体过程可以参考 FAQ《SINAMICS DCM 简明调试指南》，下载地址如下：

<http://www.ad.siemens.com.cn/download/docMessage.aspx?Id=6645>，然后为驱动配置报文，本实验中选择标准报文 1，配置结束后，在线下载项目并执行“Copy RAM to ROM”，如下图所示，本例中仅和 DCM 的驱动进行通讯。

IF1: PROFIdrive PZD telegrams

Communication interface: PROFINET - COMM BOARD (cyclic)
 The PROFIsafe communication is performed via this interface

The PROFIdrive telegrams of the drive objects are transferred in the following order:
The input data corresponds to the send and the output data of the receive

Master view:

Object	Drive object	No.	Telegram type	Input data		Output data	
				Length	Length	Length	Length
2	1	DC_CTRL_02	2	Standard telegram 1, PZD-2/2	2	2	
	2	Control_Unit	1	Free telegram configuration with BICO	0	0	

DOs that are not assigned to a slot. (No cyclic data exchange)

图 3-13 配置 DCM 报文

4 DP 非周期性通讯

4.1 非周期性通讯方式简介

非周期性数据传送模式允许：

- 交换大量的用户数据
- 用 DPV1 的功能 READ 和 WRITE 可以实现非周期性数据交换。传输数据块的内容应遵照 PROFIdrive 参数通道(DPV1)数据集 DS47（非周期参数通道结构）。

S7-300 与 DCM 的非周期通讯需要采用系统功能块“WRREC”和“RDREC”，其中“WRREC”将“请求”发送给 DCM，功能块参数 Record 的格式如表 4-1 所示；“RDREC”将 DCM 的“应答”返回给 PLC，功能块参数 Record 的格式如表 4-2 所示，表 4-3 和表 4-4 则列出了“请求”和“应答”中各个参数和错误的详细解释。

	字	
	字节	字节
请求标题	请求参考	请求ID
第1个参数地址	设备ID	参数数量
	属性	元素数量
	参数号 (PNU)	
	下标	
...		
第n个参数地址	属性	元素数量
	参数号 (PNU)	
	下标	
第1个参数值 (仅用于请求"写参数")	格式	元素数量
	数值	
	...	
第n个参数值 (仅用于请求"写参数")	格式	元素数量
	数值	
	...	

表 4-1 参数请求格式

	字	
	字节	字节
应答标题	应答参考镜像	应答ID
第1个参数值	设备ID镜像	参数数量
	格式	元素数量
	数值或错误值	
	...	
...		
第n个参数值	格式	元素数量
	数值或错误值	
	...	

表 4-2 参数应答格式

项目	数据类型	数值	注释
请求参考	无符号8位数	0x01 ... 0xFF	每一次新的请求主站改变"请求参考", 从站在其应答时镜像"请求参考"
请求ID	无符号8位数	0x01	读请求
		0x02	写请求
应答ID	无符号8位数	0x01	读请求(+)
		0x02	写请求(+)
		0x81	读请求(-)
		0x82	写请求(-)
轴	无符号8位数	0x00 ... 0xFF	对于多个驱动单元设定相应设备ID
参数数量	无符号8位数	0x01 ... 0x27	No.1..39,对于请求多个参数时的参数数量, =1为请求一个参数
属性	无符号8位数	0x10	数值型
		0x20	描述型 (不可用)
		0x30	文本型 (不可用)
元素数量	无符号8位数	0x00	特定功能
		0x01 ... 0x75	No. 1 ... 117, 数组数量
参数号	无符号16位数	0x0001 ...	No. 1 ... 65535
		0xFFFF	
下标	无符号16位数	0x0001 ...	No. 1 ... 65535
		0xFFFF	
格式	无符号8位数	0x02	8位整形数
		0x03	16位整形数
		0x04	32位整形数
		0x05	无符号8位数
		0x06	无符号16位数
		0x07	无符号32位数
		0x08	浮点数
		Other values	见 PROFdrive Profile
		0x40	0
		0x41	字节
0x42	字		
0x43	双字		
0x44	错误		
数值数量	无符号8位数	0x00 ... 0xEA	0..234
数值或错误值	无符号16位数	0x0000 ... 0x00FF	读或写的参数值; 应答错误值

表 4-3 参数请求及应答的详细描述

错误值	含义	注释
0X00	无效的参数号	获取不存在的参数
0X01	参数值不能被改变	修改了一个不允许修改的参数
0X02	超出上下限	修改的数值超限
0X03	无效的下标	获取不存在的下标
0X04	没有数组	用下标获取不存在下标的参数
0X05	数据类型不正确	
0X06	无效的设定操作（参数只能设定为0）	
0X07	描述的元素不能被修改	修改了不能被修改的元素
0X09	没有描述的数据	获取不存在的参数
0X0B	没有操作权限	
0X0F	下一个数组不存在	获取下一个不存在的数组
0X11	变频器运行时不能执行请求任务	
0X14	无效数值	
0X15	应答长度太长	当前的应答长度超出最大传输长度
0X16	无效的参数地址	
0X17	无效的数据格式	
0X18	数据数量不一致	
0X19	驱动装置不存在	
0X20	文字类型的参数不能被改变	

表 4-4 参数应答中的错误值描

4.2 S7-300 通过 PROFIBUS_DP 非周期性通讯读取 DCM 参数

S7-300 读取驱动器参数时必须使用两个功能块“RDREC/WRREC”，这两个功能块可以在“扩展指令->分布式 I/O”中找到，其中“RDREC”用于读取驱动器的参数值；“WRREC”用于给驱动器写入参数值。鼠标点住要插入的功能块拖拽入对应的 Network 中，可以插入该功能块。

如下图在插入“WRREC”时，会弹出定义该功能块系统 DB 块的窗口，若需要调整 DB 块名称，在数字“2”处选“手动”之后，在“编号”栏修改 DB 块名称为“1”，点“确定”退出。



图 4-1 插入“WRREC”功能块

按同样方法插入“RDREC”功能块后，按图 4-3、图 4-4 定义这两个功能块。管脚定义①“INDEX”为通道号 47；②“ID”为通讯地址，该地址为 DCM 驱动模块的硬件地址，如图 4-2 所示；③“LEN/MLEN”数据记录长度可不填，按源区域“RECORD”的选定长度处理，但是“LEN/MLEN”长度不能小于“RECORD”的长度；④“RECORD”指定数据记录的目标区域，本示例中“WRREC”和“RDREC”的“RECORD”分别定义在“DB3”和“DB4”中，详细定义见图 4-5 和图 4-6。

(1) 使用标志位 M50.0 及功能块“WRREC”将读请求(数据集为 DB3 开始的 10 个字节)发送至驱动器，将 M50.0 设定为数值 1 启动读请求，当读请求完成后利用 M50.2 将该请求置 0，结束该请求。ERROR = 1 表示执行此功能块时有错误产生，而 STATUS 指示功能块执行状态或错误信息。

(2) 使用标志位 M50.1 及功能块“RDREC”读取参数的请求响应(数据集为 DB4 开始的 10 个字节)，将 M50.1 设定为数值 1 读取参数请求的响应，请求完成后利用 M50.5 将该请求置 0，结束该请求。ERROR = 1 表示执行此功能块时有错误产生，而 STATUS 指示功能块执行状态或错误信息。

设备概览		硬件地址					
模块	机架	插槽	I 地址	Q 地址	类型	订...	
Slave_1	0	0	8187*		SINAMICS DC MAST...	6R...	
Standard telegram 1, PZD-2f...	0	1	256...259	256...259	Standard telegram ...		
	0	2					

图 4-2 从站硬件地址

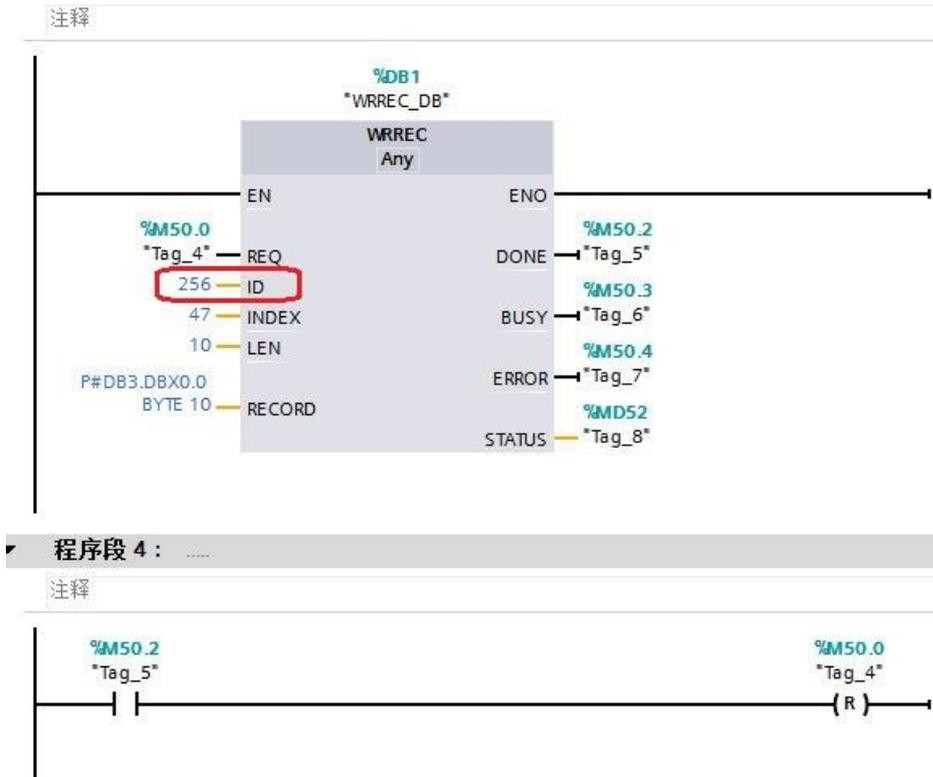


图 4-3 发送“读参数”请求的功能块定义

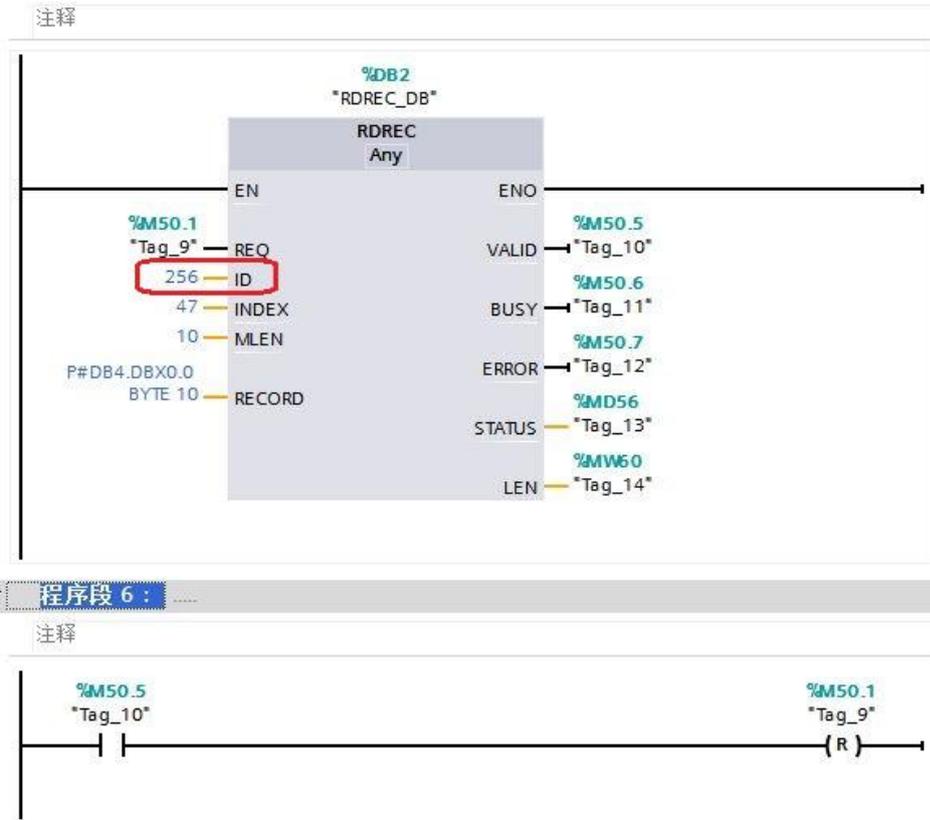


图 4-4 接收“读参数”请求的响应功能块定义

“DB3”和“DB4”中定义了从 DCM 中读取一个实数型参数值的数据区域。

WR_DataBuffer							
名称	数据类型	偏移量	启动值	保持性	在 HMI ...	设置值	
1	Static						
2	Request_Ref	Byte	0.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
3	Request_ID	Byte	1.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
4	Axis	Byte	2.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
5	Num_of_Para	Byte	3.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
6	Para_Attribute	Byte	4.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
7	Num_of_Element	Byte	5.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
8	Para_No	Word	6.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
9	Subindex	Word	8.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	

图 4-5 “读参数”请求数据记录定义 (DB3)

数据块 2							
名称	数据类型	偏移量	启动值	保持性	在 HMI ...	设置值	
1	Static						
2	Request_Ref_Mirror	Byte	0.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	
3	Request_ID	Byte	1.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
4	Axis_Mirror	Byte	2.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
5	Num_of_para	Byte	3.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
6	Para_Format	Byte	4.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
7	Num_of_Element	Byte	5.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
8	ParameterValue	Real	6.0	0.0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	

图 4-6 接收“读参数”请求响应的数据记录定义 (DB4)

4.3 S7-300 通过 PROFIBUS_DP 非周期性通讯修改 DCM 参数

S7-300 写参数时可以只使用“WRREC”，将写请求发送到变频器，当需要从 S7-300 读取“写参数”响应时，需使用 RDREC。本示例中“WRREC”和“RDREC”的“RECORD”分别定义在“DB5”和“DB6”中。详细定义见图 4-9 和图 4-10。发送“写参数”请求和接收“写参数”请求的响应功能块定义见图 4-7、图 4-8。

(1) 使用标志位 M150.0 及功能块“WRREC”将写请求(数据集为 DB5 开始的 16 个字节)发送至驱动器，将 M150.0 设定为数值 1 启动写请求，当写请求完成后利用 M150.2 将该请求置 0，结束该请求。ERROR = 1 表示执行此功能块时有错误产生，而 STATUS 指示功能块执行状态或错误信息。

(2) 使用标志位 M150.1 及功能块“RDREC”读取参数请求的响应(数据集为 DB6 开始的 10 个字节)，将 M150.1 设定为数值 1 读取参数请求的响应，请求完成后利用 M150.5 将该请求置 0，结束该请求。ERROR = 1 表示执行此功能块时有错误产生，而 STATUS 指示功能块执行状态或错误信息。

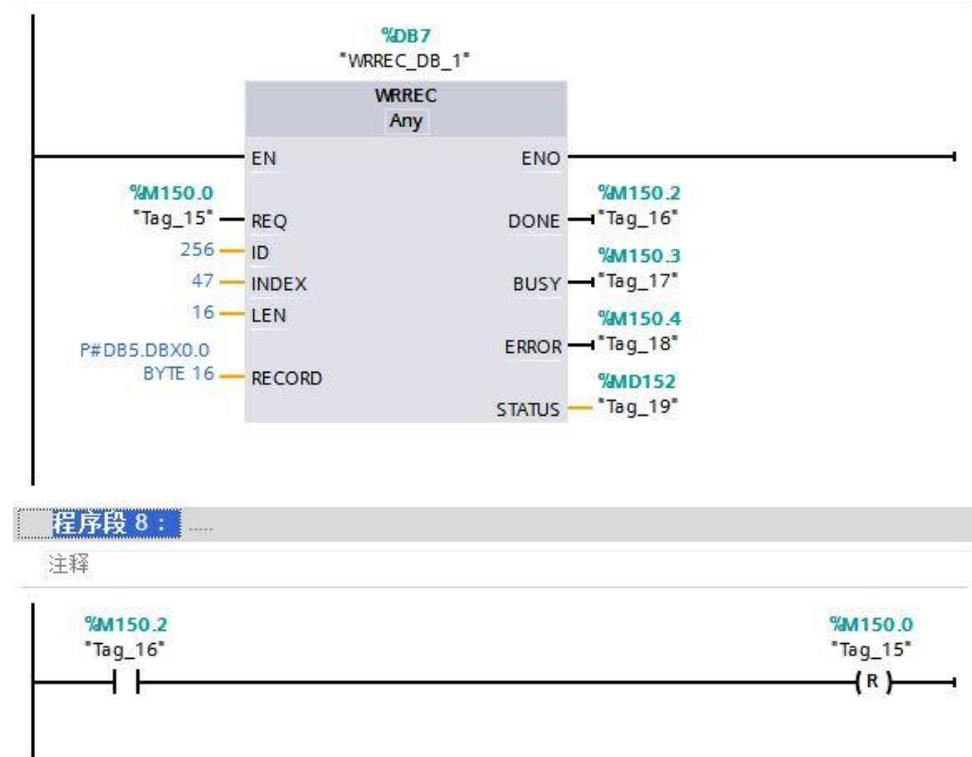


图 4-7 发送“写参数”请求的功能块定义

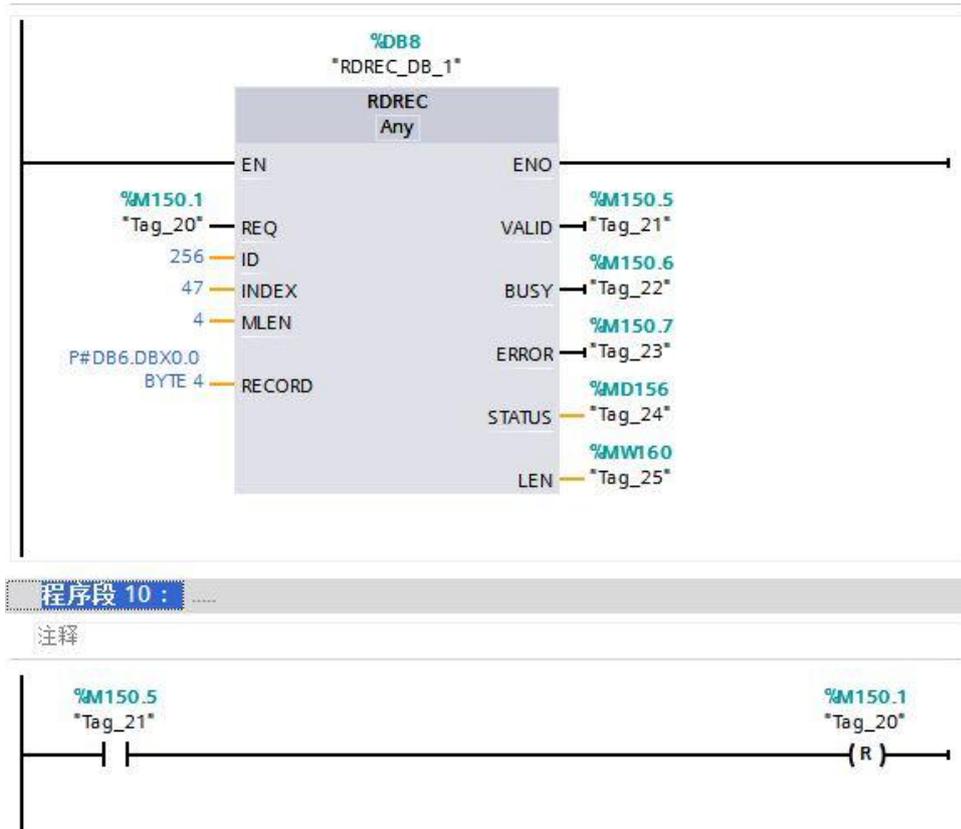


图 4-8 接收“写参数”请求的响应功能块定义

“DB5”和“DB6”中定义了对 DCM 写一个实数型参数值的数据区域。

WR_DataBuffer_1							
名称	数据类型	偏移量	启动值	保持性	在 HMI ...	设置值	
Static							
Request_Ref	Byte	0.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Request_ID	Byte	1.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Axis	Byte	2.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Num_of_Para	Byte	3.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Para_Attribute	Byte	4.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Num_of_Element	Byte	5.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Para_No	Word	6.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Subindex	Word	8.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Value_Format	Byte	10.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
No_of_Element	Byte	11.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Value	Real	12.0	0.0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	

图 4-9 “写参数”请求数据记录定义 (DB5)

RD_DataBuffer_1							
名称	数据类型	偏移量	启动值	保持性	在 HMI ...	设置值	
Static							
Request_Ref_Mirror	Byte	0.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Request_ID	Byte	1.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Axis_Mirror	Byte	2.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Num_of_Para	Byte	3.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	

图 4-10 接收“写参数”请求响应的数据记录定义 (DB6)

完成以上操作后，在工具栏分别点击编译图标  和下载图标  对硬件组态及软件编译，并下载，如下图所示。



图 4-11 编译、下载图标界面

点击下载图标  后会弹出下面的窗口，按下图选择接口类型后，点击“开始搜索”，之后在搜索的设备中选择要下载的设备，点击“下载”完成下载，如下图所示。

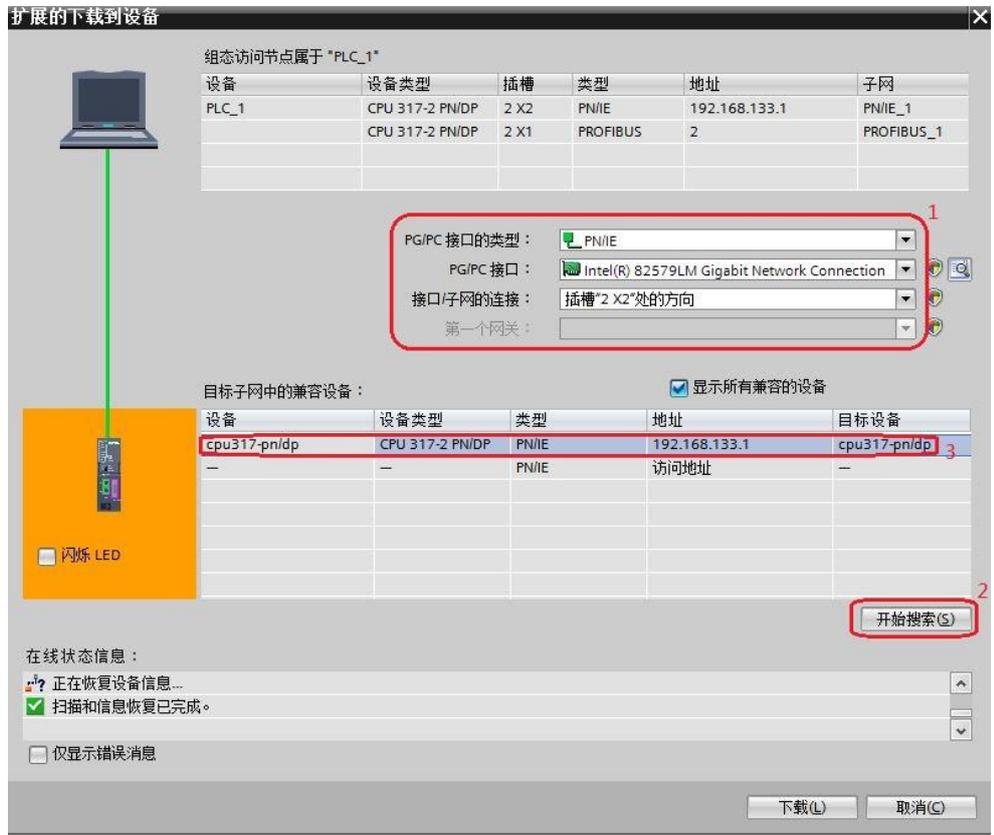


图 4-12 下载配置界面

5 举例

下面举例说明 S7-300 通过 PROFIBUS_DP 非周期性通讯方式分别读取和修改 DCM 驱动器参数 P50303、P50304。

5.1 读取 DCM 驱动器参数 P50303

驱动轴号可在 STARTER 的通信界面中查看，本例中为 02。按下面的监控表定义完成后，点击数字“1”处的图标进行监控，点击数字“2”处的图标后，读取的参数返回值显示在监控表第 16 行"RD_DataBuffer".ParameterValue 的监控值中。

Object	Drive object	No.	轴号	Telegram type	Input data	Output data
					Length	Length
1	DC_CTRL_02	2		Standard telegram 1, PZD-2/2	2	2
2	Control_Unit	1		Free telegram configuration with BICO	0	0

DOs that are not assigned to a slot. (No cyclic data exchange)

S7-300_6RA80_DP_TIA > cpu317-pn/dp [CPU 317-2 PN/DP] > 监控与强制表 > 监控表_2

i	名称	地址	显示格式	监视值	修改值	
1	WR_DataBuffer*....	%DB3.DBB0	十六进制	16#03	16#03	<input checked="" type="checkbox"/>
2	WR_DataBuffer*....	%DB3.DBB1	十六进制	16#01	16#01	<input checked="" type="checkbox"/>
3	WR_DataBuffer*....	%DB3.DBB2	十六进制	16#02	16#02	<input checked="" type="checkbox"/>
4	WR_DataBuffer*....	%DB3.DBB3	十六进制	16#01	16#01	<input checked="" type="checkbox"/>
5	WR_DataBuffer*....	%DB3.DBB4	十六进制	16#10	16#10	<input checked="" type="checkbox"/>
6	WR_DataBuffer*....	%DB3.DBB5	十六进制	16#01	16#01	<input checked="" type="checkbox"/>
7	WR_DataBuffer*....	%DB3.DBW6	无符号十进制	50303	50303	<input checked="" type="checkbox"/>
8	WR_DataBuffer*....	%DB3.DBW8	十六进制	16#0000	16#0000	<input checked="" type="checkbox"/>
9						
10	RD_DataBuffer*.R...	%DB4.DBB0	十六进制	16#03		<input type="checkbox"/>
11	RD_DataBuffer*.R...	%DB4.DBB1	十六进制	16#01		<input type="checkbox"/>
12	RD_DataBuffer*....	%DB4.DBB2	十六进制	16#02		<input type="checkbox"/>
13	RD_DataBuffer*....	%DB4.DBB3	十六进制	16#01		<input type="checkbox"/>
14	RD_DataBuffer*.P...	%DB4.DBB4	十六进制	16#08		<input type="checkbox"/>
15	WR_DataBuffer*....	%DB3.DBB5	十六进制	16#01		<input type="checkbox"/>
16	RD_DataBuffer*...	%DB4.DBD6	浮点数	10.0		<input type="checkbox"/>
17	Tag_3*	%M50.0	布尔型	<input type="checkbox"/> FALSE	TRUE	<input checked="" type="checkbox"/>
18	Tag_8*	%M50.1	布尔型	<input type="checkbox"/> FALSE	TRUE	<input checked="" type="checkbox"/>

图 5-1 读取 DCM 驱动器参数 P50303 的监控界面

	Parameter	Data	Parameter text	Online value	DC_CTRL	Unit
546	p50283[2]	D	EMF controller pre-control actual value smoothing time constant	0		ms
547	p50283[3]	D	EMF controller pre-control actual value smoothing time constant	0		ms
548	p50284[0]	D	EMF controller proportional component activation	[1] Activated		
549	p50285[0]	D	EMF setpoint reduction line voltage smoothing time	0.00		s
550	p50286[0]	D	EMF setpoint reduction line voltage upper limit	110.0		%
551	p50287[0]	D	EMF setpoint reduction line voltage lower limit	0.0		%
552	p50288[0]	D	EMF setpoint reduction evaluation factor	100.0		%
553	p50289[0]	C	Bl: EMF setpoint reduction activation signal source	0		
554	p50295[0]	D	Transition rounding operating mode	[0] Hard setpoint change		
555	p50296[0]	D	RFG quick stop (OFF3) ramp-down time	0.00		s
556	p50297[0]	D	RFG quick stop (OFF3) initial rounding	0.00		s
557	p50298[0]	D	RFG quick stop (OFF3) final rounding	0.00		s
558	p50300[0]	D	RFG positive setpoint limit after ramp-function generator	100.00		%
559	p50301[0]	D	RFG negative setpoint limit after ramp-function generator	-100.00		%
560	p50302[0]	D	RFG ramp-up integrator operating mode	[0] RFG normal operat...		
561	p50303[0]	D	RFG ramp-up time 1	10.00		s
562	p50304[0]	D	RFG ramp-down time 1	10.00		s
563	p50305[0]	D	RFG initial rounding 1	0.00		s
564	p50306[0]	D	RFG final rounding 1	0.00		s

图 5-2 STARTER 中参数显示界面

从上面的两个图中可看到 PLC 已经把 DCM 驱动器参数 P50304 的参数值修改为 100.0，通过如上的配置已实现 S7-300 通过 PROFINET 非周期性通讯修改驱动器参数的功能。