

西门子数控系统828D维修-嘉兴-当天检修

产品名称	西门子数控系统828D维修-嘉兴-当天检修
公司名称	上海市渠利自动化科技有限公司
价格	.00/台
规格参数	品牌:西门子 西门子加工中心:数控系统维修 产地:德国
公司地址	上海市松江区新界路1号10号楼B210
联系电话	021-67896629 15221677966

产品详情

西门子数控系统828D维修-嘉兴-当天检修, 上海西门子系统维修,西门子840D/840C/810D/810T/810M/802D/802S/802C/820D数控系统维修,伺服电机维修,西门子 6SL3120维修,西门子6SL3130维修,数控面板维修,西门子电源模块维修,西门子驱动模块维修,西门子功率模块维修,西门子驱动器维修,西门子NCU维修,西门子PCU维修,西门子MMC维修,西门子PLC维修,西门子CCU维修,西门子数控车床维修,西门子数控机床维修其他数控系统设备维修 西门子数控系统828D维修-嘉兴-当天检修, 1. 人机界面

人机交换界面负责NC数据的输入和显示,它由MMC和OP组成 MMC(Man Machine Communication)包括: OP(Operation panel)单元, MMC,MCP(Machine Control Panel)三部分。MMC实际上就是一台计算机,有自己独立的CPU,还可以带硬盘,带软驱;OP单元正是这台计算机的显示器,而西门子MMC的控制软件也在这台计算机中。

(1) MMC(Man Machine communication)

最常用的MMC有两种: MMCC100.2和MMC103,其中MMC100.2的CPU为486,不能带硬盘;而MMC103的CPU为奔腾,可以带硬盘,一般的,用户为SINUMERIK810D配MMC100.2,而为SINUMERIK840D配MMC103.PCU(PC UNIT)是专门为配合西门子的操作面板OP10、OP10S、OP10C、OP12、OP15等而开发的MMC模块,目前有三种PCU模块——PCU20、PCU50、PCU70,PCU20对应于MMC100.2,不带硬盘,但可以带软驱;PCU50、PCU70对应于MMC103,可以带硬盘,与MMC不同的是:PCU50的软件是基于WINDOWS NT的。PCU的软件被称作HMI。

HMI有分为两种:嵌入式HMI和高级HMI。一般标准供货时,PCU20装载的是嵌入式HMI,而PCU50和PCU70则装载高级HMI。

(2) OP(Operation panel)

OP单元一般包括一个10.4" TFT显示屏和一个NC键盘。根据用户不同的要求,西门子为用户选配不同的OP单元,如:OP030,OP031,OP032,OP032S等,其中OP031最为常用。

(3)、MCP(Machine control panel)

MCP是专门为数控机床而配置的，它也是OPI上的一个节点，根据应用场合不同，其布局也不同，目前，有车床版MCP和铣床版MCP两种。对810D和840D，MCP的MPI地址分别为14和6，用MCP后面的S3开关设定。

对于SINUMERIK840D应用了MPI (Multiple Point Interface) 总线技术，传输速率为187.5k/秒，OP单元为这个总线构成的网络中的一个节点。为提高人机交互的效率，又有OPI (Operator PanelInterface) 总线，它的传输速率为1.5M/秒。

2. NCU(Numerical control unit)数控单元

SINUMERIK840D的数控单元被称为NCU (Numenrical Controlunit) 单元 (在810D中称为CCU (compact control unit))：控制单元,负责NC所有的功能,机床的逻辑控制,还有和MMC的通讯 它由一个COM CPU板. 一个PLC CPU板和一个DRIVE板组成.

根据选用硬件如CPU芯片等和功能配置的不同，NCU分为NCU561.2,NCU571.2,NCU572.2,NCU573.2(12轴)，NCU573.2(31轴)等若干种，同样，NCU单元中也集成SINUMERIK840D数控CPU和SIMATIC PLC CPU芯片，包括相应的数控软件和PLC控制软件，并且带有MPI或Profibus接口，RS232接口，手轮及测量接口，PCMCIA卡插槽等，所不同的是NCU单元很薄，所有的驱动模块均排列在其右侧。举例来说,你需要控制10个电机，它们的属性都是基本相同的：如“正转(BOOL)”、“反转(BOOL)”、“速度 (INT)”、“加速度(INT)”、“减速度(INT)”等，如果程序中你需要用到这些属性，那么你可能需要为10个电机都建立这些变量，如果是单独建立，你就需要建立 $10 \times 5 = 50$ 个变量；如果你用UDT来处理，那就简单多了：先定义一个UDT，名字是MOTOR,里面添加上面所说的2个BOOL变量和3个INT变量（当然有需要可以添加其它数据类型的变量），然后建一个DB块，在里面建立10个变量M1~M10，数据类型就是MOTOR，保存后你会发现这10个变量都包括以上的几个属性，这样你就可以直接在程序中使用。