6SL3130-7TE25-5AA3电源模块

产品名称	6SL3130-7TE25-5AA3电源模块
公司名称	浔之漫智控技术（上海）有限公司-西门子总部
价格	.00/件
规格参数	西门子:驱动器 完善:件 保内:全新原装
公司地址	上海市松江区广富林路4855弄88号3楼
联系电话	18602118379 18602118379

产品详情

6SL3130-7TE25-5AA3电源模块6SL3130-7TE25-5AA3电源模块功能

功能特性

注释

连接和应用宏指令

设置参数组以简化调试

通过连接宏进行连接

通过应用宏实现具体应用

保持运行模式

单参数设置，让电机操持运行状态不变的某个模式 - 使能

Vdc_max 控制器

动态缓冲

故障重启

快速起动。

禁用报警等。

ECO 模式

经济模式 - 搜索高效的工作点

休眠模式

怠速状态中的智能经济模式

PID 控制器

具有自动调谐功能的集成 PID 控制器

运动缓冲（Vdc_min 控制器）

通过再生能量维持低直流电流，以持续运行

Vdc_max 控制器

自动调整斜坡下降时间/制动时间

Imax 控制器

自动调整斜坡上升时间，避免过流

自动重启

电源故障后，一旦恢复供电，立即重启驱动。自动确认所有故障，再次接通变频器。

快速重启

允许变流器切换至旋转中的电机。

能耗监视

显示相对于使用直线电动机而节省的能源和费用的简明估算信息

50/60 Hz 自适应

可以方便地选择使用 50 Hz（欧洲、亚洲）/ 60 Hz（美国）

V/f 和 V2/f

V/f:完美地适合于需要改变异步（感应）电机的速度的几乎所有应用。

V2/f:适用于具备二次负荷曲线特性的负载，例如，泵和风机等的涡轮机

FCC

保持电机磁通电流以获得更高效率

可编程的 V/f 坐标

可任意调整 V/f 特性，如同步电机的转矩性能

JOG

移动电机以测试方向，或将负载移动到特定位置。BOP 切换至 JOG 模式时，按下 BOP 的启动按钮，电动机将转动且一直上升至 JOG 频率。松开启动按钮，电机将停机。

直流制动

关停以恒定速度运转且需要较长时间间隔才能停机的电动机，例如离心机、锯床、研磨机和带式输送机

机械抱闸控制

电机抱闸可防止电机在变流器已关闭之后意外转动。变频器有一个内部逻辑电路，用于控制外部电机抱闸

USS

通用串行接口协议

Modbus RTU

Modbus RTU 通信可通过 RS485 连接实现

超转矩模式

将大转矩提升功能用于起动高转动惯量的应用

水锤起动模式

起动时通过多个转矩脉冲来起动难于起动或“ 卡住 ”的负载

堵塞清理模式

通过多次反转功能来清理堵塞的泵

简洁的参数菜单，在内部或外部 BOPs 上

可以方便地选择显示值、编辑参数和转换器设置

通过简单的文本菜单进行设置

在 7 段 LED 显示屏上，以简短文本形式显示参数值。

电机频率显示刻度

用户可针对特殊应用设置显示刻度，例如，不显示 Hz，而是显示与特定应用相关的值，如每分钟加仑数、每分钟土豆数等。

定制参数默认值

用户或 OEM 商可以设置自己的、特殊的“ 性 ”默认值。该默认值只能在特殊模式中才能删除。

出现故障时的转换器状态

记录故障信息（含运行数据）

错误代码

驱动设定点

驱动状态

直流母线电压

输出电流

输出电压

已更改参数的列表

启用该过滤器后，参数列表中将只显示已经被用户更改的参数

负载转矩监控

检测负载转矩，以确定电机与装载机之间的机械连接故障、过载、电机堵转或空载运行（例如，风机中的 V 型带撕裂或者装载机被卡住时）

缺相检测

检测是否缺相并提供相应保护

气蚀保护

防止泵受到气蚀损坏

冷凝保护

自动向电机提供直流电流，以防冷凝

防冻保护

当温度下降至接近或低于凝回点时，自动启动电机以防止液体凝固，以可以依序连接某个系统中的多个泵。

电机级组

自动控制和分级控制多台电机

多泵控制 1)

采用变频器，利用可选 SINAMICS V20 I/O 扩展模块，可以控制多四个泵

可设置双斜坡参数

可以切换用于特定应用的斜坡

可编程的固定频率设定值

利用数字化输入或通信功能，可以定义和切换 16 个固定频率

变频器数据集 (DDS)

三个用于电机和负载的参数集用户可以根据电机和应用切换参数集

命令数据集 (CDS)

有 3 个设定值与命令参数组。用户可以切换参数组以适合相应控制系统。

灵活升压

提高输出电压以补充电阻损耗，或提高输出转矩。

可跳过的频率带宽

可以定义 1 到 4 个频率以避免机械共振的影响并抑制可调跳变频率带宽内的频率。

2 线制/3线制控制

由于具有丰富的设置选项，在必须将变流器集成到现有应用的情况下，可对装置或系统一侧的现有控制方法进行模拟。