

德国SIEMENS西门子秦皇岛授权代理商

产品名称	德国SIEMENS西门子秦皇岛授权代理商
公司名称	浔之漫智控技术（上海）有限公司
价格	99.00/件
规格参数	西门子一级代理商:西门子模块 西门子代理商:西门子一级代理 西门子总代理商:西门子PLC代理商
公司地址	广富林路4855弄88号3楼
联系电话	15618722057 15618722057

产品详情

德国SIEMENS西门子秦皇岛授权代理商

S120西门子伺服驱动器/功率模块维修上电报故障代码702844维修，故障207841代码，不能正常工作，不稳定，故障230027，F07901故障维修，F31135维修，F30005故障维修，F30004故障维修，F30021故障维修，F230004代码，F020005故障，F07935故障，F01036，功率单元接地故障，F07930,A31414,F01030。Sinamics S120 是西门子公司推出的全新的集V/F、矢量控制及伺服控制于一体的驱动控制系统，它不仅能控制普通的三相异步电动机，还能控制同步电机、扭矩电机及直线电机。其强大的定位功能将实现进给轴的、相对定位。内部集成的DCC(驱动控制图表)功能，用PLC的CFC编程语言来实现逻辑、运算及简单的工艺等功能。Sinamics S120 产品包括：用于共直流母线的DC/AC逆变器和用于单轴的AC/AC变频器。控制器及辅助部分多轴控制单元CU320 6SL3040-0MA00-0AA1 Sinamics S120多轴驱动器的控制单元，带Profibus-DP接口CF卡(不带性能扩展1) 6SL3054-0AA00-1AA0基本CF卡，控制单元(CU320)只能工作到50%的负荷CF卡(带性能扩展1) 6SL3054-0AA01-1AA0带扩展性能的CF卡，控制单元(CU320)能够工作到*的负荷BOP20简易操作面板6SL3055-0AA00-4BA0直接插到CU310或CU320控制单元上，用于读写驱动器参数AOP30操作面板6SL3055-0AA00-4CA3通过RS232串口与CU320控制单元连接，用于读写驱动器参数多轴控制单元CU320-2DP 6SL3040-1MA00-0AA0Sinamics S120多轴驱动器的控制单元，带1个Profibus-DP接口，一个以太网接口(>=V4.3)CF卡(不带性能扩展1) 6SL3054-0ED00-1BA0基本CF卡，控制单元(CU320)只能工作到50%的负荷(>=V4.3)CF卡(带性能扩展1) 6SL3054-0ED01-1BA0带扩展性能的CF卡，控制单元(CU320)能够工作到*的负荷(>=V4.3)编码器转换模块SMC106SL3055-0AA00-A0将Resolver的编码器信号转变成Drive-CLiQ信号编码器转换模块SMC206SL3055-0AA00-5BA1将下列的编码器信号转变成Drive-CLiQ信号：a). Sin/Cos增量编码器b). EnDat值编码器c). 带Sin/Cos 1Vpp增量信号的SSI编码器编码器转换模块SMC306SL3055-0AA00-5CA2将下列的编码器信号转变成Drive-CLiQ信号：a). TTL/HTL增量编码器b). 带TTL/HTL增量信号的SSI编码器c). 不带增量信号的SSI编码器一、控制精度不同两相混合式步进电机步距角一般为1.8°、0.9°，五相混合式步进电机步距角一般为0.72°、0.36°。也有一些高性能的步进电机通过细分后步距角更小。如三洋公司(SANYO DENKI)生产的二相混合式步进电机其步距角可通过拨码开关设置为1.8°、0.9°、0.72°、0.36°、0.18°、0.09°、0.07

2°、0.036°，兼容了两相和五相混合式步进电机的步距角。交流伺服电机的控制精度由电机轴后端的旋转编码器保证。以三洋全数字式交流伺服电机为例，对于带标准2000线编码器的电机而言，由于驱动器内部采用了四倍频技术，其脉冲当量为 $360^\circ/8000=0.045^\circ$ 。对于带17位编码器的电机而言，驱动器每接收131072个脉冲电机转一圈，即其脉冲当量为 $360^\circ/131072=0.0027466^\circ$ ，是步距角为1.8°的步进电机的脉冲当量的1/655。

二、低频特性不同 步进电机在低速时易出现低频振动现象。振动频率与负载情况和驱动器性能有关，一般认为振动频率为电机空载起跳频率的一半。这种由步进电机的工作原理所决定的低频振动现象对于机器的正常运转非常不利。当步进电机工作在低速时，一般应采用阻尼技术来克服低频振动现象，比如在电机上加阻尼器，或驱动器上采用细分技术等。交流伺服电机运转非常平稳，即使在低速时也不会出现振动现象。交流伺服系统具有共振抑制功能，可涵盖机械的刚性不足，并且系统内部具有频率解析机能（FFT），可检测出机械的共振点，便于系统调整。

三、矩频特性不同 步进电机的输出力矩随转速升高而下降，且在较高转速时会急剧下降，所以其高工作转速一般在300~600RPM。交流伺服电机为恒力矩输出，即在其额定转速（一般为2000RPM或3000RPM）以内，都能输出额定转矩，在额定转速以上为恒功率输出。

四、过载能力不同 步进电机一般不具有过载能力。交流伺服电机具有较强的过载能力。以山洋交流伺服系统为例，它具有速度过载和转矩过载能力。其大转矩为额定转矩的二到三倍，可用于克服惯性负载在启动瞬间的惯性力矩。步进电机因为没有这种过载能力，在选型时为了克服这种惯性力矩，往往需要选取较大转矩的电机，而机器在正常工作期间又不需要那么大的转矩，便出现了力矩浪费的现象。

五、运行性能不同 步进电机的控制为开环控制，启动频率过高或负载过大易出现丢步或堵转的现象，停止时转速过高易出现过冲的现象，所以为保证其控制精度，应处理好升、降速问题。交流伺服驱动系统为闭环控制，驱动器可直接对电机编码器反馈信号进行采样，内部构成位置环和速度环，一般不会出现步进电机的丢步或过冲的现象，控制性能更为可靠。

六、速度响应性能不同 步进电机从静止加速到工作转速（一般为每分钟几百转）需要200~400毫秒。交流伺服系统的加速性能较好，以山洋400W交流伺服电机为例，从静止加速到其额定转速3000RPM仅需几毫秒，可用于要求快速启停的控制场合。

综上所述，交流伺服系统在许多性能方面都优于步进电机。但在一些要求不高的场合也经常用步进电机来做执行电动机。所以，在控制系统的设计过程中要综合考虑控制要求、成本等多方面的因素，选用适当的控制电机。