

西门子全国S7-1200一级代理商

产品名称	西门子全国S7-1200一级代理商
公司名称	浔之漫智控技术（上海）有限公司-西门子模组
价格	.00/件
规格参数	西门子:授权代理
公司地址	213室
联系电话	13817547326

产品详情

西门子全国S7-1200一级代理商

作为西门子授权代理商，我们致力于为客户提供高品质、高效率的工业自动化解决方案，包括西门子S7-1200系列控制器的销售、技术支持和培训服务。

作为全国S7-1200一级代理商，我们拥有丰富的经验和专业知识，在不同行业 and 不同规模的项目中均有成功的案例。我们的团队由多名经验丰富的技术专家组成，他们拥有西门子认证人员的技能和授权证书，可以为客户提供优质、可靠的技术支持。

我们的服务不仅包括销售和技术支持，还提供培训服务，帮助客户更好地使用和维护我们提供的设备和系统。我们的培训课程包括基础和进阶课程，涵盖从初学者到专家的各个层次。

如果您需要S7-1200系列控制器的解决方案或技术支持，我们诚挚地邀请您联系我们。我们将竭诚为您提供*优质的服务。

服务优势

技术支持

培训服务

提供**，价格合理

专业团队，快速响应

丰富课程，满足不同需求

电机/编码器连接组件 货源 A 机器人和控制柜之间的 DQ 编码器电缆（预制电缆） 机器人厂商 B

机器人和控制柜之间的电机电缆（预制电缆） 机器人厂商 C 编码器 1SofinFU

连接套件：控制柜内部的连接：编码器电缆 + 1SofinFU，含 Harting 连接器 SIEMENS WKC（仅订购

RCC）或由机器人厂商订购 D 电机连接套件：控制柜内部的连接：电机电缆，含 Harting 连接器

SIEMENS WKC（仅订购 RCC）或由机器人厂商订购

机器人轴上使用带直接测量系统的机器人时，SIZER 项目中配置的 DRIVE-CLiQ 拓扑与随附的 CMC

Topo 项目“RMRDC_Topologieprojekte_xxx.uptz”会有一些差别。因此请使用

“RMRDC_Topologieprojekte_xxx.uptz”中的拓扑。比如：在机器人底座中内置了 DQ 集线器 模块

DMC20，以便尽可能减少机器人底座和控制柜之间的编码器电缆，便会导致这种差别。

因此这类组件由机器人厂商交付，不包含在 SIZER 项目内。SINAMICS 组件已根据 SIZER 项

目完成布线。可以直接从 CMC Topo 项目 “.uptz” 中导出驱动拓扑 “.utzDRIVE-CLiQ
拓扑结构（西门子电机）有关 DQ 拓扑前提条件的详细说明，参见 SINUMERIK Run MyRobot /Direct
Control 调试手册中的章节“在 Create.ZConfiH Topo 中创建标目标拓扑”。提示在 SIZER
的“信息”下会为带有直接测量系统的机器人显示以下消息：

美国市场供货限制：在带有第一和第二反馈系统（电机编码器和轴角编码器）的关节臂机器
人上未释放和设计 MLFB "R05" (CC ROBX_AR)。于选型措施的更多详细信息请参见以下手册：
SINAMICS 低压产品选型手册（V6.5）选型手册之 EMC 安装指南/基本系统要求（01/2012）4.4 适用于
Autonox 公司的 SIZER 项目结构 硬件组件 每个 SIZER 项目都包含分别用于机器人轴和附加轴的
SINAMICS 驱动。项目会视情况选择 3

个双轴模块的设计。因为这是*紧凑、*经济的系统类型。选型依据是各机器人型号和附加
轴型号的电机数据和机械限值（传动系的*大转矩）。根据机器人型号，Autonox
公司会采用特定的西门子电机或第三方电机：1. 使用西门子电机 电机包含在 SIZER
项目中。用户必须订购电机并选择“Autonox”作为交付地址。电机会在 Autonox
公司处进行安装。电机不能由 WKC 订购和交付！ – 欧洲/德国：autonox Robotics GmbH Industriestrae 1
77731 Willstaett（德国） – 美国：autonox Robotics LLC 130 Satellite Blvd NE, Suite D. Suwanee, GA
30024（美国） – 其他国家：敬请咨询客户经理。2. 使用第三方电机
电机由机器人厂商订购并安装到机器人上。这些电机会相应地标注在 SIZER 项目的零件清单中。
有关面向用户具体应用的机器人与附加轴的组合 SIZER 项目，请参见章节“将附加轴的 SIZER
数据导入一个机器人项目（页 35）在“附加组件”下，除了“模块化 SITOP”外，还配置了“SITOP
PSU8600 40A”以及相应的缓冲模块“BUF8600 4s”，以便在掉电时提供 24 V 缓冲电压。SINAMICS
驱动可将达到电流限值、*大速度下的机器人轴制动到静止。驱动不会惯性停车。操作组件 含接线盒的
HT8 被选为操作组件。您可以根据需求进行扩展。

信号传输

程序执行

??

???????????????????? I/O ?????????S7-400 ???*????????????????????

??

??????????????????SIMATIC S7-400 ?????????????????????????????????*??????????????????????????*????????????????????

????????????????????????????????CiR?

?? SIMATIC S7-400??

增加分布式 I/O 节点（PROFIBUS DP 或 PA 从站）

在 ET 200M I/O 系统中增加模块并重新设置参数。

CiR??
????????????????

???????????????

SIMATIC S7-400 ?????/????????????????

监控信号采集（诊断）

监控来自过程的信号（硬件中断）

??

??

可参数化的诊断消息：仅当通过适当参数设置启用之后，才会发送诊断消息。

不可参数化的诊断消息：这些消息是自动发送的，即与参数设置无关。

????????????????????????"???????"??CPU
?? (OB 82)??

????????????????????????????

SINUMERIK Run MyRobot /Direct Control 在章节“ 调试的前提条件 (页 15) ” 中列出了使用 Run MyRobot /Direct Control 运行机器人时的*低软件要求。根据您的具体应用，可能还需要其他软件选项。
SINUMERIK Run MyRobot /Direct Handling 或者也可以选择打包许可版 SINUMERIK Run MyRobot /Direct Handling (6FC5800-0AP84-0YB0)。详细说明可查阅章节“ 调试的前提条件 (页 15) ”。电机/编码器电缆
机器人底座和控制柜之间的电机/编码器电缆包含在 SIZER
项目中。根据所使用的电机，分为以下不同的电缆方案：使用西门子电机
电机/编码器电缆使用预制标准电缆 (MOTION-CONNECT 500)，包含用于 SINAMICS S120 (3A-30A!)
的电机连接器。电机/编码器电缆通过控制柜电缆管道直接与电机模块连接。
控制柜与机器人底座之间的电缆长度必须在 SIZER 项目中根据具体条件进行相应的调整。缺省值：12
m (包含预留的 2 m 用于控制柜内部布线)