

# SIEMENS西门子 S-1FL2低惯量型电机 1FL2103-4AG11-1MC0

|      |   |
|------|---|
| 产品名称 | SIEMENS西门子 S-1FL2低惯量型电机<br>1FL2103-4AG11-1MC0 |
| 公司名称 | 浔之漫智控技术(上海)有限公司                               |
| 价格   | .00/件   |
| 规格参数 | 西门子:原装正品<br>驱动器电机电缆:假一罚十<br>德国:现货包邮           |
| 公司地址 | 上海市松江区石湖荡镇塔汇路755弄29号1幢一层<br>A区213室            |
| 联系电话 | 15801815554 15801815554                       |

## 产品详情

滚动拾取器 3D (带定位功能, 立式) (S7-1500T) “ 3D 滚动拾取器 (带定位功能, 垂直) ” 运动系统支持 4 轴和 4 个角度运动的自由度。下图显示了运动系统的主要配置和典型工作区域: 运动系统由一个由导向轮和以下轴所组成的系统构成: 2 个旋转轴 A1 和 A2 1 个线性轴 A3, KCS 的 y 轴方向 1 个旋转轴 A4, 围绕 KCS 的 z 轴旋转 如果两个轴 A1 和 A2 沿相同的方向同速旋转, 则法兰在 KCS 的 x 轴方向上水平移动。如果两个轴 A1 和 A2 沿相反的方向同速旋转, 则法兰在 KCS 的 z 轴方向上水平移动。笛卡尔门户线性轴 A3 沿 KCS 的 y 轴方向水平移动导向轮系统。运动系统形成长方体工作区域。运动系统轴 A4 可使工具绕 KCS 中的 z 轴旋转。坐标系与零位 下图显示了正视图中的以下内容 (xz 平面): 轴位及 KCS 和 FCS 坐标系 运动系统的零位 指示运动系统的偏转 (虚线所示) 变换区域 运动系统变换范围覆盖轴的整个行进范围 (页 156)。连接位置空间 运动系统没有臂定位空间。滚动拾取器 3D (立式) (S7-1500T) “ 3D 滚动拾取器 (垂直) ” 运动系统支持 3 轴和 3 个角度运动的自由度。下图显示了运动系统的主要配置和典型工作区域: 运动系统由一个由导向轮和以下轴所组成的系统构成: 2 个旋转轴 A1 和 A2 1 个线性轴 A3, KCS 的 y 轴方向 如果两个轴 A1 和 A2 沿相同的方向同速旋转, 则法兰在 KCS 的 x 轴方向上水平移动。如果两个轴 A1 和 A2 沿相反的方向同速旋转, 则法兰在 KCS 的 z 轴方向上水平移动。笛卡尔门户线性轴 A3 沿 KCS 的 y 轴方向水平移动导向轮系统。运动系统形成长方体工作区域。坐标系与零位 下图显示了正视图中的以下内容 (xz 平面): 轴位及 KCS 和 FCS 坐标系 运动系统的零位 指示运动系统的偏转 (虚线所示) 零位的位置。可将 FCS 沿 KCS 的 z 轴负方向移动 LF 长度。变换区域 运动系统变换范围覆盖轴的整个行进范围 (页 156)。连接位置空间 运动系统没有臂定位空间。运动系统的零位 L1 轴 A1 和 A2 处于零位: FCS 与 KZP 在 KCS 的 x 轴方向上的距离 L2 轴 A3 处于零位: FCS 与 KZP 在 KCS 的 y 轴方向上的距离 R1 轴 A1 的凸轮半径 R2 轴 A2 的凸轮半径 运动系统的偏转 x1 运动系统在 x 轴正方向上的偏转 y1 运动系统在 y 轴正方向上的偏转 运动机构的显示图例 (页 38) 包含运动系统原点 (KZP) 的运动系统坐标系 (KCS)

位于运动系统的底座上。法兰坐标系 (FCS) 位于轴 A1 与 A2 之间。相应互连工艺对象的位置 0.0 定义轴 A1、A2 和 A3 的零位。可使用长度 L2 定义轴 A3 的零位与 KZP 在 KCS 的 y 轴方向上的距离。可使用长度 L1 和 L3 定义 FCS 相对于轴 A1 和 A2 零位的位置。可将 FCS 沿 KCS 的 z 轴负方向移动 LF 长度。在轴 A4 的零位，FCS 的 x 轴指向 KCS 的 x 轴方向。变换区域  
运动系统变换范围覆盖轴的整个行进范围 (页 156)。连接位置空间 运动系统没有臂定位空间。

### 滚动拾取器 3D (带定位功能, 水平) (S7-1500T) “3D

滚动拾取器 (带定位功能, 水平) ”运动系统支持 4 轴和 4 个角度运动的自由度。下图显示了运动系统的主要配置和典型工作区域：运动系统由一个由导向轮和以下轴所组成的系统构成：2 个旋转轴 A1 和 A2 1 个线性轴 A3，KCS 的 z 轴方向 1 个旋转轴 A4，围绕 KCS 的 z 轴旋转 如果两个轴 A1 和 A2 沿相同的方向同速旋转，则法兰在 KCS 的 x 轴方向上水平移动。如果两个轴 A1 和 A2 沿相反的方向同速旋转，则法兰在 KCS 的 y 轴方向上水平移动。笛卡尔门户线性轴 A3 沿 KCS 的 y 轴方向垂直移动导向轮系统。运动系统形成长方体工作区域。运动系统轴 A4 可使工具绕 KCS 中的 z 轴旋转。坐标系与零位 下图显示了正视图中的以下内容 (xz 平面)：轴位及 KCS 和 FCS 坐标系 运动系统的零位 指示运动系统的偏转 (虚线所示) 运动系统的零位 L1 轴 A1 和 A2 的零位：FCS 与 KZP 在 KCS 的 x 轴方向上的距离 L3 在轴 A3 的零点：FCS 与 KZP 和法兰长度 LF 在 KCS 的 z 轴方向上的距离 LF 在 FCS 前，KCS 的 z 轴方向上的法兰长度 R1 轴 A1 的凸轮半径 R2 轴 A2 的凸轮半径 运动系统的偏转 x1 运动系统在 x 轴正方向上的偏转 z1 运动系统在 z 轴正方向上的偏转 运动机构的显示图例 (页 38)

下图显示了顶视图中的以下内容 (xy 平面)：轴位及 KCS 和 FCS 坐标系 运动系统的零位 指示运动系统的偏转 (虚线所示) 运动系统的零位 L1 轴 A1 和 A2 的零位：FCS 与 KZP 在 KCS 的 x 轴方向上的距离 L2 轴 A1 和 A2 的零位：FCS 与 KZP 在 KCS 的 y 轴方向上的距离 R1 轴 A1 的凸轮半径 R2 轴 A2 的凸轮半径 运动系统的偏转 x1 运动系统在 x 轴正方向上的偏转 y1 运动系统在 y 轴正方向上的偏转 运动机构的显示图例 (页 38) 包含运动系统原点 (KZP) 的运动系统坐标系 (KCS)

位于运动系统的底座上。法兰坐标系 (FCS) 位于轴 A1 与 A2 之间。相应互连工艺对象的位置 0.0 定义轴 A1、A2 和 A3 的零位。可使用长度 L2 定义轴 A3 的零位与 KZP 在 KCS 的 y 轴方向上的距离。可使用长度 L1 和 L3 定义 FCS 相对于轴 A1 和 A2 的零位的位置。可将 FCS 沿 KCS 的 z 轴负方向移动 LF 长度。在轴 A4 的零位，FCS 的 x 轴指向 KCS 的 x 轴方向。变换区域  
运动系统变换范围覆盖轴的整个行进范围 (页 156)。连接位置空间

运动系统没有臂定位空间。变量：滚动拾取器 (S7-1500T) 滚动拾取器 2D

可通过工艺对象的以下变量定义增量拾取器 2D 运动机构：变量 值 说明.Kinematics.TypeOfKinematics 5 滚动拾取器 2D 6 滚动拾取器 2D (带定位功能) .Kinematics.Parameter[1] -1.0E12 至 1.0E12 轴 A1 和 A2 的零位：FCS 与 KZP 在运动机构坐标系 (KCS) 的 x 轴方向上的距离 L1。 .Kinematics.Parameter[2] 0.001 到 1.0E12 轴 1 的凸轮半径 R1.Kinematics.Parameter[3] 0.001 到 1.0E12 轴 2 的凸轮半径

R2.Kinematics.Parameter[4] -1.0E12 至 1.0E12 在法兰坐标系 (FCS) 前，KCS 的 z 轴负方向上的法兰长度 LF.Kinematics.Parameter[5] -1.0E12 至 1.0E12 轴 A1 和 A2 的零位：FCS 与 KZP 在 KCS 的 z 轴方向上的距离 L2 滚动拾取器 3D 可通过工艺对象的以下变量定义滚动拾取器 3D 运动机构：变量 值 说明 7 滚动拾取器

3D (立式) 8 滚动拾取器 3D (带定位功能, 立式) .Kinematics.TypeOfKinematics 9 滚动拾取器 3D (带定位功能, 水平) .Kinematics.Parameter[1] -1.0E12 至 1.0E12 轴 A1 和 A2 的零位：FCS 与 KZP 在 KCS 的 x 轴方向上的距离 L1.Kinematics.Parameter[2] 0.001 到 1.0E12 轴 1 的凸轮半径

R1.Kinematics.Parameter[3] 0.001 到 1.0E12 轴 2 的凸轮半径 R2.Kinematics.Parameter[4] -1.0E12 至 1.0E12 在 FCS 前，KCS 的 z 轴负方向上的法兰长度 LF 滚动拾取器 (立式) 轴 A3 的零位与 KZP 在 KCS 的 y 轴方向上的距离 L2.Kinematics.Parameter[5] -1.0E12 至 1.0E12 滚动拾取器 (水平) 轴 A1 和 A2 的零位：FCS 与运动机构原点 (KZP) 在 KCS 的 y 轴方向上的距离 L2 滚动拾取器 (立式) 轴 A1 和 A2 的零位：FCS 与 KZP 在 KCS 的 z 轴方向上的距离 L3.Kinematics.Parameter[6] -1.0E12 至 1.0E12 滚动拾取器 (水平) 轴 A3 的零位与 KZP 在 KCS 的 z 轴方向上的距离 L3

### 具有方向的 SCARA 2D (S7-1500T) “2D

平面关节型 (带定位功能, 旋转轴) ”运动系统支持 3 轴和 3 个角度运动的自由度。轴将配置成串联运动系统。下图显示了运动系统的主要配置和典型工作区域：运动系统由以下轴组成：1 个旋转轴 A1，围绕运动系统坐标系 (KCS) 的 z 轴旋转 1 个线性轴 A2，KCS 的 z 轴方向 1 个旋转轴 A4，围绕 KCS 的 z 轴旋转 运动系统由水平对准的底座和铰接臂组成，通过旋转接头 (轴

A1) 连接。线性冲程轴 (轴

A2) 固定在铰接臂的末端以进行垂直对齐。工具固定在线性轴的末端。运动系统轴 A4 可使工具绕 KCS 中的 z 轴旋转。坐标系与零位 下图显示了侧视图中的以下内容 (xz 平面) : 轴位及 KCS 和 FCS 坐标系 运动系统的零位 运动系统的正/负偏转 (虚线所示)