

# SIEMENS西门子 S-1FL2低惯量型电机 1FL2104-2AG10-1MC0

产品名称	SIEMENS西门子 S-1FL2低惯量型电机 1FL2104-2AG10-1MC0
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 驱动器电机电缆:假一罚十 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 A区213室
联系电话	15801815554 15801815554

## 产品详情

铰接臂 (S7-1500T) 铰接臂 2D (S7-1500T) “2D 关节型”运动系统支持 2 轴和 2 个角度运动的自由度。轴将配置为串联运动系统，法兰系统强制耦合。

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，与运动系统零位之间的距离在 KCS z 轴方向上为距离 L1，在 x 轴方向上为距离 L2 1 个旋转轴 A2，与轴 A1 之间的距离为 L3 运动系统由一个底座和多个铰接臂组成，铰接臂通过铰接接头（轴 A1、A2）连接。轴 A1 和 A2 在 xz 平面上移动铰接臂。通过各轴与法兰系统之间的强制耦合，FCS 的 z 轴总是指向 KCS 的 z 轴负方向。坐标系与零位 下图显示了侧视图中的以下内容：

轴和强制耦合点的位置 KCS 和 FCS 坐标系的位置 运动系统的零位 运动系统的正/负偏转（虚线所示）强制耦合点 运动系统的零位 L1 轴 A1 与运动零点 (KZP) 在 KCS 的 z 轴方向上的距离 L2 轴 A1 与 KZP 在 KCS 的 x 轴方向上的距离 L3 轴 A2 与轴 A1 在 KCS 的 x 轴方向上的距离 L4 强制耦合点与轴 A2 在 KCS 的 x 轴方向上的距离 LF FCS 与强制耦合点在 FCS 的 z 轴方向上的距离 运动系统的偏转 1 1 = 45.0° 时轴 A1 的正方向偏转 1 = -60.0° 时轴 A1 的负方向偏转 2 2 = 45.0° 时轴 A2 在正方向上的偏转会产生一个正连接位置。 2 = -15.0° 时轴 A2 在负方向上的偏转会产生一个负连接位置。 运动系统的显示图例 (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。可使用距离 L1 和 L2 定义轴 A1 相对于 KZP 的位置。轴 A2 位于 KCS 的 x 轴方向上与轴 A1 距离为 L3 的位置。

法兰坐标系 (FCS) 与轴 A2 及强制耦合点的距离分别为：与轴 A2 在 KCS 的 x 轴方向上的距离为 L4 与强制耦合点在 KCS 的 z 轴负方向上的距离为 LF 轴 A2 和法兰系统为强制耦合。通过强制耦合，FCS 的 z 轴总是指向 KCS 的 z 轴负方向。强制耦合点位于 KCS 的 x 轴方向上与轴 A2 距离为 L4 的位置。下表所示为轴的零位：轴 零位 A1 沿 KCS 的 x 轴方向的长度为 L3。A2 在轴 A1 的零位，沿 KCS 的 x 轴方向的长度为 L4。机械轴耦合补偿对于运动系统，可以将轴 A1 的机械轴耦合配置为轴 A2。运动系统变换补偿了组态的机械轴耦合。补偿系数 > 0.0

时，运动系统变换会认为轴 A1 的正向运动导致在轴 A2 上产生负向运动。铰接臂 2D（带定位功能）(S7-1500T) “带定位功能的 2D 关节型”运动系统支持 3 轴和 3

个角度运动的自由度。轴将配置为串联运动系统，法兰系统强制耦合。

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，与运动系统零位之间的距离在 KCS z 轴方向上为距离 L1，在 x 轴方向上为距离 L2 1 个旋转轴 A2，与轴 A1 之间的距离为 L3 1 个旋转轴 A4，围绕 KCS 的 z 轴旋转，在 KCS x 方向与轴 A2 之间的距离为 L4 运动系统由一个底座和多个铰接臂组成，铰接臂通过铰接接头（轴 A1、A2）连接。轴 A1 和 A2 在 xz 平面上移动铰接臂。通过各轴与法兰系统之间的强制耦合，FCS 的 z 轴总是指向 KCS 的 z 轴负方向。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：轴和强制耦合点的位置 KCS 和 FCS 坐标系的位置 运动系统的零位 运动系统的正/负偏转（虚线所示）铰接臂 3D (S7-1500T) “3D 关节型”运动系统支持 3 轴和 3 个角度运动的自由度。轴将配置为串联运动系统，法兰系统强制耦合。

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 个旋转轴 A2，与运动系统零位之间的距离在 KCS z 轴方向上为距离 L1，在 x 轴方向上为距离 L2 1 个旋转轴 A3，与轴 A2 之间的距离为 L3 运动系统由一个底座和多个铰接臂组成，铰接臂通过铰接接头（轴 A1、A2 和 A3）连接。轴 A1 绕底座水平旋转运动系统。轴 A2 和 A3 移动铰接臂。运动系统形成大致球形工作区域。通过各轴与法兰系统之间的强制耦合，FCS 的 z 轴总是指向 KCS 的 z 轴负方向。坐标系与零位

下图显示了侧视图中的以下内容（xz 平面）：轴和强制耦合点的位置 KCS 和 FCS 坐标系的位置 轴的零位 轴 A2 和 A3 的正/负偏转（虚线所示）强制耦合点 运动系统的零位 L1 轴 A2 与运动零点 (KZP) 在 KCS 的 z 轴方向上的距离 L2 轴 A2 与 KZP 在 KCS 的 x 轴方向上的距离 L3 轴 A3 与轴 A2 在 KCS 的 x 轴方向上的距离 L4 强制耦合点与轴 A3 在 KCS 的 x 轴方向上的距离 LF FCS 与强制耦合点在 FCS 的 z 轴方向上的距离。运动机构的显示图例 (页 38) 带运动系统原点 (KZP) 的 KCS

位于运动系统的底座上。可使用距离 L1 和 L2 定义轴 A2 相对于 KZP 的位置。轴 A3 位于 KCS 的 x 轴方向上与轴 A2 距离为 L3 的位置。法兰坐标系 (FCS) 与轴 A3 及强制耦合点的距离分别为：与轴 A3 在 KCS 的 x 轴方向上的距离为 L4 与强制耦合点在 KCS 的 z 轴负方向上的距离为 LF 轴 A3 和法兰系统为强制耦合。通过强制耦合，FCS 的 z 轴总是指向 KCS 的 z 轴负方向。强制耦合点位于 KCS 的 x 轴方向上与轴 A3 距离为 L4 的位置。下表所示为轴的零位：轴 零位 A1 运动系统铰接臂指向 KCS 的 x 轴方向。A2 在轴 A1 的零位，沿 KCS 的 x 轴方向的长度为 L3。A3 在轴 A1 和 A2 的零位，沿 KCS 的 x 轴方向的长度为 L4。机械轴耦合补偿 对于运动系统，可以将轴 A2 的机械轴耦合配置为轴 A3。运动系统变换补偿了组态的机械轴耦合。补偿系数 > 0.0 时，运动系统变换会认为轴 A2 的正向运动导致在轴 A3 上产生负向运动。

铰接臂 3D（带定位功能）(S7-1500T) “带定位功能的 3D 关节型”运动系统支持 4 轴和 4 个角度运动的自由度。轴将配置为串联运动系统，法兰系统强制耦合。

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 个旋转轴 A2，与运动系统零位之间的距离在 KCS z 轴方向上为距离 L1，在 x 轴方向上为距离 L2 1 个旋转轴 A3，与轴 A2 之间的距离为 L3 1 个旋转轴 A4，围绕 KCS 的 z 轴旋转，在 KCS x 方向与轴 A3 之间的距离为 L4

运动系统由一个底座和多个铰接臂组成，铰接臂通过铰接接头（轴 A1、A2 和 A3）连接。轴 A1 绕底座水平旋转运动系统。轴 A2 和 A3

移动铰接臂。运动系统形成大致球形工作区域。通过各轴与法兰系统之间的强制耦合，FCS 的 z 轴总是指向 KCS 的 z 轴负方向。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）：轴和强制耦合点的位置 KCS 和 FCS 坐标系的位置 运动系统的零位 运动系统的正/负偏转（虚线所示）