

SIEMENS西门子 S-1FL2中惯量型电机 1FL2204-4AG11-1MC0

产品名称	SIEMENS西门子 S-1FL2中惯量型电机 1FL2204-4AG11-1MC0
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 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

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) 运动机构的显示图例 (页 33) 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。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) SCARA (S7-1500T) 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）运动机构的显示图例（页 33）带运动系统原点 (KZP) 的 KCS 位于运动系统的底座上。法兰坐标系 (FCS) 位于铰接臂末端。下表所示为轴的零位：轴零位 A1 铰接臂指向 KCS 的 x 轴方向。A2 轴 A2 位于互连工艺对象上的位置 0.0 处。A4 在轴 A1 的零位，FCS 的 x 轴指向 KCS 的 x 轴方向。机械轴耦合补偿 对于运动系统，可以将轴 A4 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。轴 A4 与轴 A2 之间的轴耦合以丝杠螺距的形式实现。补偿系数系数为 1.0 时，轴 A4 上的 360.0° 对应于轴 A2 上的距离 -1.0 mm。变换区域 运动系统变换覆盖轴的以下行进范围（页 150）：无限制轴 A4：无限制可为相应方向定义大于 360° 的角度。但工具零点 (TCP) 的坐标 A 映射范围为 -180° 到 +180°。只能使用运动控制指令“MC_MoveDirectAbsolute”和“MC_MoveDirectRelative”或通过单轴作业来处理这些运动系统。SCARA 3D（带定位功能）(S7-1500T) “3D

平面关节型（带定位功能）”运动系统支持 4 轴和 4 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 个旋转轴 A2，与轴 A1 之间的距离为 L2，围绕 KCS 的 z 轴旋转 1 个线性轴 A3，与轴 A2 之间的距离为 L3，沿 KCS 的 z 轴方向运动 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两个杆组成，通过旋转接头（轴 A1 和 A2）连接。线性轴（轴 A3）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机械轴耦合补偿 对于运动系统，可以配置以下机械耦合轴：轴 A1 与轴 A2 之间的机械轴耦合 轴 A4 与轴 A3 之间的机械轴耦合 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。轴 A4 与轴 A3 之间的轴耦合以丝杠螺距的形式实现。补偿系数系数为 1.0 时，轴 A4 上的 360.0° 对应于轴 A3 上的距离当法兰坐标系 (FCS) 的零点在运动系统坐标系 (KCS) 中的 z 轴时会出现奇点。不允许在此区域内反向变换。在该位置，如果长度 L2 和 L3 相同，可能会导致安装暂停。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）。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）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 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）。