

SIMATIC Technology – Motion Control

Starter Guide: Kinematiken

SIMATIC Technology – Motion Control

Allgemeine Informationen



Internet

- www.siemens.de/simatic-technology ([Link](#))



Siemens Industry
Online Support

- www.siemens.de/onlinesupport/simatic-technology ([Link](#))
- TIA Portal Tutorial Center ([Link](#))



Kundenforum

- SIMATIC Technology  ([Link](#))
- SIMATIC Technology  ([Link](#))



YouTube
SIEMENS Channel

- Automation - SIMATIC Technology ([Link](#))
- Automation Tasks in 10 minutes or less ([Link](#))
- Industry: Automation – TIA Portal – Mister Automation ([Link](#))



Referenzcenter

- SIMATIC Technology Referenzen ([Link](#))

SIMATIC Technology – Motion Control

Option 1/2: SIMATIC & SINAMICS Starter-Kits

Basic

SIEMENS
Ingenuity for life

SIMATIC Starter-Kits

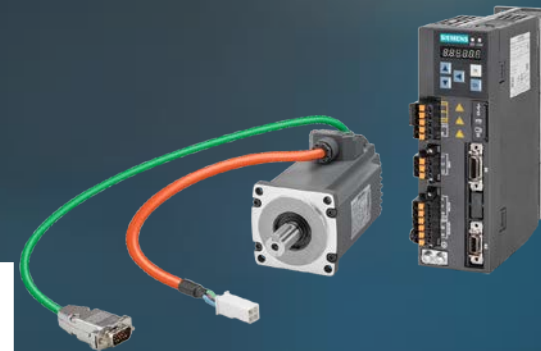


- SIMATIC S7-1500 Compact-CPU
- Art.-Nr.: 6ES7511-1CK03-4YB5

- SIMATIC S7-1500 Technologie-CPU
- Art.-Nr.: 6ES7511-1TK02-4YB5



SINAMICS Starter-Kits



- SINAMICS V90-PN
- Art.-Nr.: 6SL3200-0AE40-0AA0

- SINAMICS S210
- Art.-Nr.: 6SL3200-0AE61-0AA0



www.siemens.com/industrymall

SIMATIC Technology – Motion Control

Option 2/2: SIMATIC Starter-Kits & SINAMICS Demo-Kits

Comfort

SIEMENS
Ingenuity for life

SIMATIC Starter-Kits



- SIMATIC S7-1500 Compact-CPU
- Art.-Nr.: 6ES7511-1CK03-4YB5



- SIMATIC S7-1500 Technologie-CPU
- Art.-Nr.: 6ES7511-1TK02-4YB5



SINAMICS Demo-Kits



- SINAMICS V90-PN ¹⁾
- Art.-Nr.: 6AG1067-1AA32-0AA0



- SINAMICS S210 ¹⁾
- Art.-Nr.: 6AG1067-1AA33-0AA0

- SINAMICS S120 ¹⁾
- Art.-Nr.: 6ZB2480-0CT00



www.siemens.com/industrymall

SIMATIC Technology – Motion Control

Kinematiken mit SIMATIC S7-1500/1500 T-CPU (1/2)



Handbuch

- SIMATIC S7-1500: S7-1500 Motion Control V4.0 im TIA Portal V15 (Beitrags-ID: [109749262](#))
- SIMATIC S7-1500: S7-1500T Motion Control V4.0 im TIA Portal V15 (Beitrags-ID: [109749263](#))
- SIMATIC S7-1500 S7-1500T Kinematikfunktionen V4.0 im TIA Portal V15 (Beitrags-ID: [109749264](#))
- SIMATIC Safe Kinematics (Beitrags-ID: [109762959](#))



FAQ

- Wie kann ich einen KUKA Roboter über eine SIMATIC-Steuerung ansteuern? (Beitrags-ID: [109475194](#))
- Wie können Sie einen DENSO-Roboter über eine SIMATIC-Steuerung ansteuern?
(Beitrags-ID: [109749978](#))
- Wie können Sie einen Stäubli-Roboter über eine SIMATIC-Steuerung ansteuern?
(Beitrags-ID: [109749979](#))
- Welche Komponenten können Sie für SIMATIC Safe Kinematics verwenden? (Beitrags-ID: [109759466](#))

SIMATIC Technology – Motion Control

Kinematiken mit SIMATIC S7-1500/1500 T-CPU (2/2)



Anwendungsbeispiel

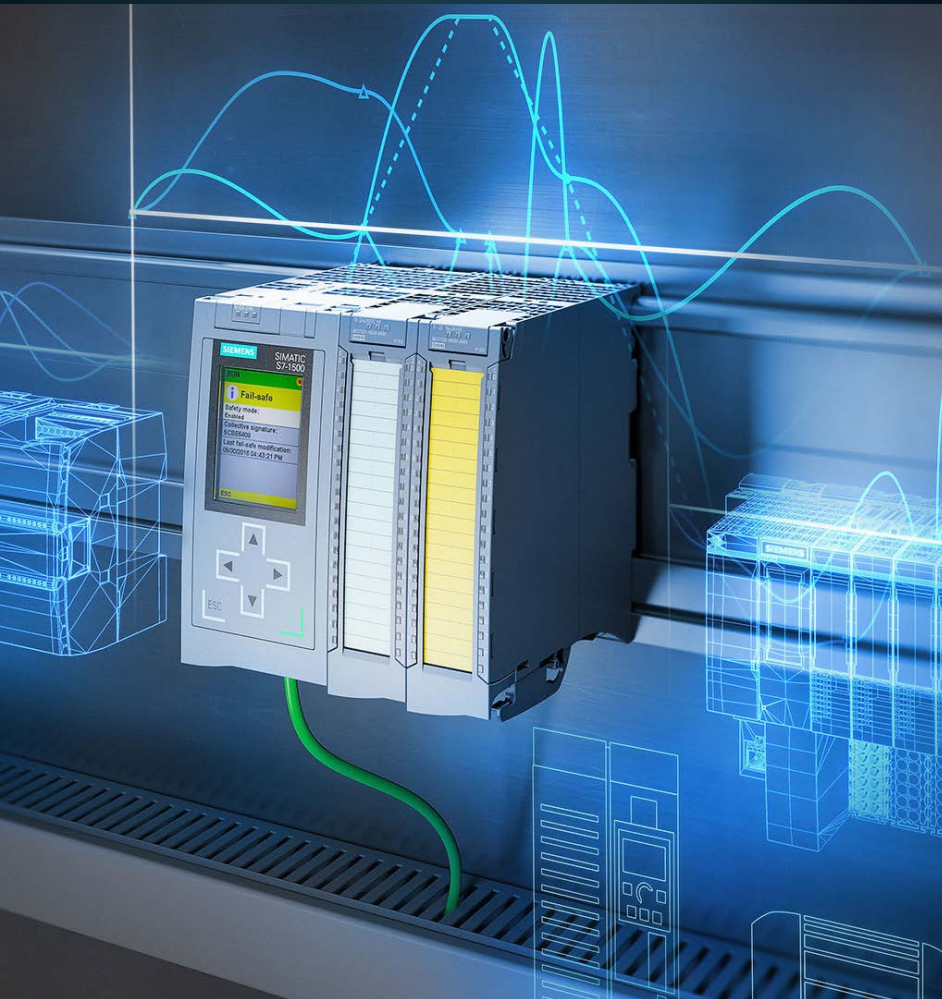
- Ansteuerung eines KUKA Industrieroboters über eine SIMATIC S7-1500 (Beitrags-ID: [109482123](#))
- Handling mit SIMATIC S7-1500 T-CPU (Beitrags-ID: [109757198](#))
- SIMATIC S7-1500T Kinematics Control (Beitrags-ID: [109755891](#))
- SIMATIC S7-1500T Kinematics Manual Control (Beitrags-ID: [109755892](#))
- SIMATIC S7-1500T Kinematics Transformation (Beitrags-ID: [109758302](#))
- SIMATIC S7-1500T Kinematics Computed Torque Control (Beitrags-ID: [109755899](#))
- SIMATIC S7-1500T - Virtuelle Inbetriebnahme für Kinematiken in NX MCD mit Software in the Loop (Beitrags-ID: [109760078](#))
- SIMATIC Safe Kinematics – Getting Started (Beitrags-ID: [109762735](#))



YouTube SIEMENS Channel

- Mister Automation Ep2: Tipps & Tricks TIA Portal - S7-1500T Kinematik ([Link](#))
- Integriertes Engineering von Kinematiken ([Link](#))

SIMATIC Technology – Motion Control



Änderungen und Irrtümer vorbehalten. Die Informationen in diesem Dokument enthalten lediglich allgemeine Beschreibungen bzw. Leistungsmerkmale, welche im konkreten Anwendungsfall nicht immer in der beschriebenen Form zutreffen bzw. welche sich durch Weiterentwicklung der Produkte ändern können. Die gewünschten Leistungsmerkmale sind nur dann verbindlich, wenn sie bei Vertragsschluss ausdrücklich vereinbart werden.

Alle Erzeugnisbezeichnungen können geschützte Marken oder sonstige Rechte des Siemens Konzerns oder Dritter enthalten, deren unbefugte Benutzung die Rechte der Inhaber verletzen kann