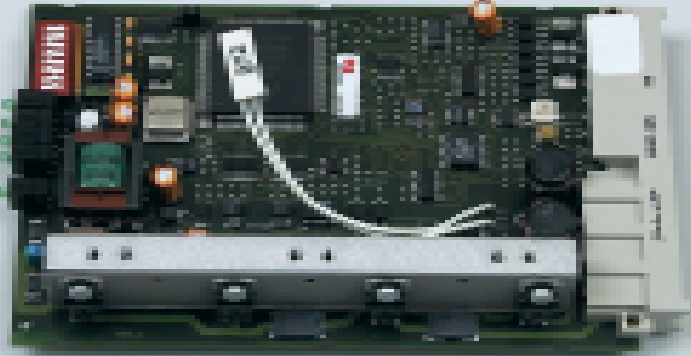


ServoController-Karte mit CAN-Interface UVE 8112

- Versorgungsspannung 40 - 80 V (DC)
- Motorstrom bis 25 A (Dauerstrom 12 A)
- CAN-Bus-Interface gemäß CanOpen DS402
- RS232-Schnittstelle
- Analogeingang (+/- 10 V) mit 11 Bit-Auflösung
- Eingänge für End- und Referenzschalter
- Digitale Strom-, Drehzahl- und Lageregelung
- Einfaches Update der Firmware über RS232



Ansicht ohne Frontplatte und Kühlkörper

ServoController-Karte UVE 8112

Die Controllerkarte dient zur Steuerung eines DC-Motors mit Inkrementalgeber. Auf einer Europlatine sind eine komplett digitale Motorsteuerung mit CAN-Interface, Ein-/Ausgänge sowie eine leistungsfähige, kurzschlussfeste Endstufe realisiert. Alle Funktionsblöcke der Karte sind galvanisch getrennt. Die Baugruppe ist als Einschub in ein 19"- oder Tischgehäuse vorgesehen. Daher sind alle Anschlüsse, außer RS232, auf einen rückseitigen Steckverbinder geführt.

Die Baugruppe kann durch verschiedene Betriebsarten an unterschiedlichste Anwendungen angepasst werden. Im einfachsten Fall wird ein Sollwert am Analogeingang (± 10 V) als Strom- oder Drehzahlvorgabe ausgewertet. In der Betriebsart CAN arbeitet das Modul als CanOpen Slave und kann hier wiederum in den CanOpen-Betriebsarten **Profile-Velocity-Mode**, **Profile-Position-Mode**, **Interpolated-Position-Mode** und **Homing-Mode** benutzt werden.

- Im Positioniermodus können Fahraufträge mit einstellbarer Beschleunigung, Anfangs-, Endgeschwindigkeit und Zielposition über CAN (oder RS232) gesendet werden.
- Im Interpolationsmodus kann in jedem Intervall eines einstellbaren Zeitrasters (1 ms – 50 ms) ein neuer Positionswert für eine Bahnkurve gesendet werden.

Analog zum CanOpen-Protokoll kann die Controllerkarte auch über die serielle Schnittstelle RS232 gesteuert werden. Ein Ausbau der Funktionalität durch zukünftige Erweiterungen wie z.B. eine Stand-Alone-Betriebsart ist durch ein einfaches Update über die serielle Schnittstelle möglich.

Zum Lieferumfang der Karte gehört ein komfortables Einstellprogramm (Win9x, NT) für die Inbetriebnahme und zur Verwaltung von Parametern (siehe Rückseite für ScreenShots dieses Programms).

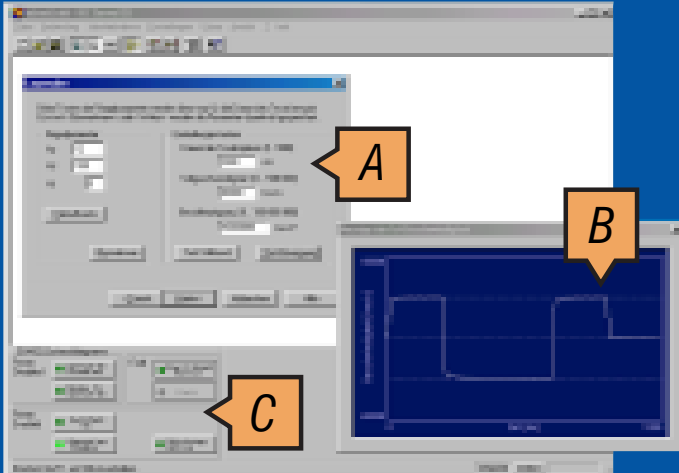
Die ServoController-Karte UVE 8112 ist sowohl als einzelne Baugruppe (mit Rückwandplatine) oder eingebaut im Controller-Gehäuse verfügbar. Dieses Controller-Gehäuse beinhaltet zusätzlich zu den max. 4 UVE 8112 auch das passende Netzteil, die Überwachung von Endlagenschalter und Not-Aus-Schalter sowie Anschlussklemmen zum einfachen Anschluss der Motoren. Treibersoftware für komplette Mehrachssteuerung über CAN ist in Vorbereitung.

bitte wenden ...

ScreenShots des DC-Setup-Programms bei der Parametrierung:

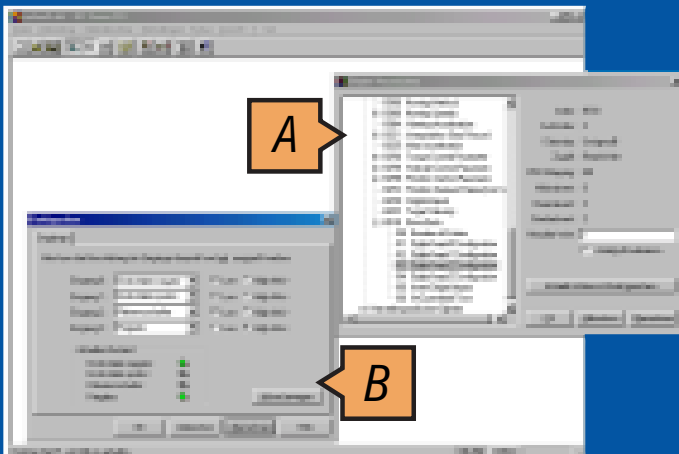


Shot 1. Shot 1.



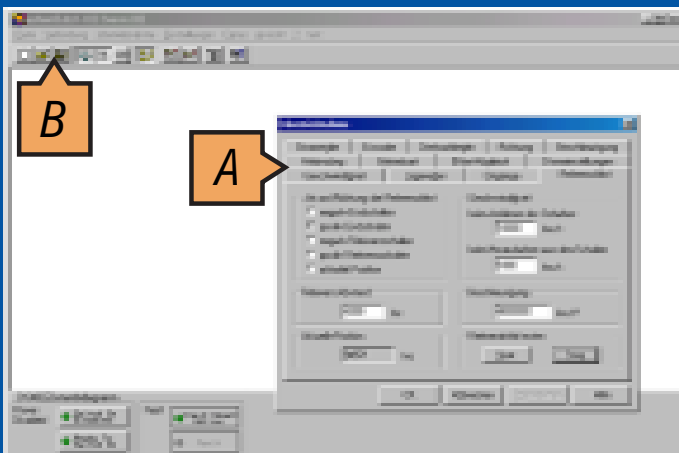
- A) Schrittweise Inbetriebnahme über einen Wizard. Hier die Einstellung des Lagereglers mit der Möglichkeit die Regelparameter sofort zu testen.
- B) Anzeige der Ist-Geschwindigkeit beim Test der Regelparameter.
- C) Aktueller Betriebszustand (gemäß CanOpen-Spezifikation).

Shot 2. Shot 2.



- A) Zugriff auf alle Variablen (bzw. CanOpen-Objekte) des Antriebsmoduls über eine Baumstruktur.
- B) Übersichtliche Einstelldialoge für alle wichtigen Objekt-Variablen.

Shot 3. Shot 3.



- A) Alle Einstelldialoge sind neben der schrittweisen Abfolge auch als Registerkarten in einem gemeinsamen Dialogfeld zugänglich.
- B) Alle Einstellungen der aktuellen Achse können zusätzlich als Parametersatz in einer DCF-Datei gespeichert werden.

FX.02/99.37