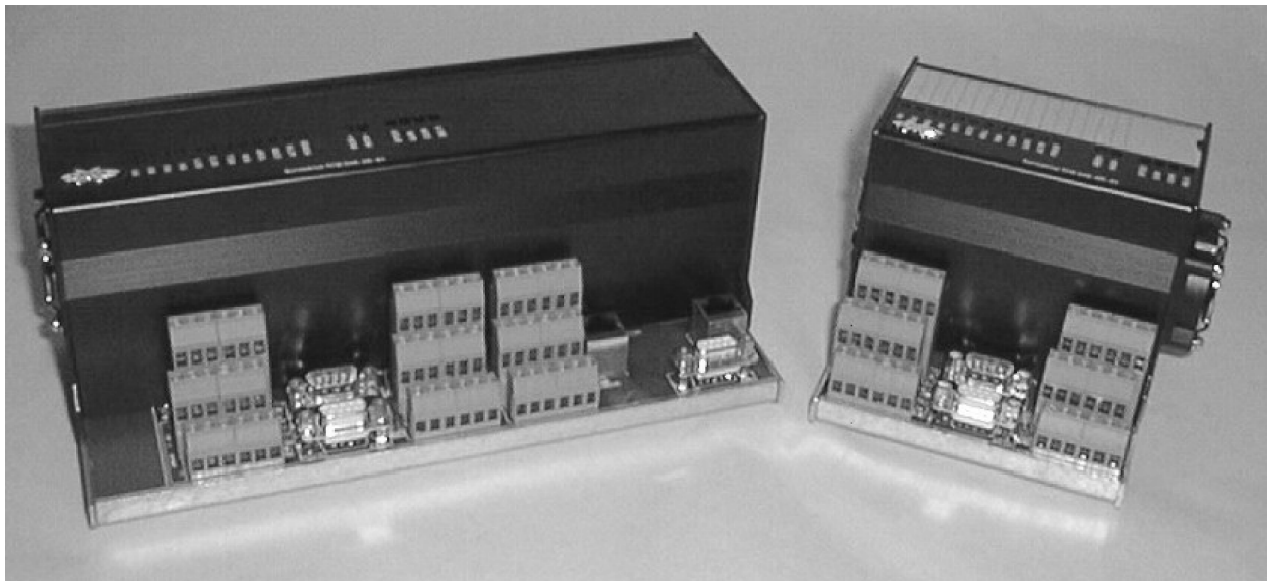




MBS-SERVO-DRIVER

Einachs-Positioniersteuerung mit integriertem Regler
mit Fuzzy-Control und CAN-Bus Schnittstelle



Der MBS-Servo-Regler wird als Positionier- und Strecken-Steuerung eingesetzt.

- Die Leistungsendstufe ist integriert
- Der Regler hat eine CAN- sowie eine RS232-Schnittstelle
- Die Konfigurations-Software (WIN 3.x, W'95) wird mitgeliefert



Technische Daten

Prozessoreinheit:

- 80C592 Mikroprozessor, 16MHz
- 64 kByte EPROM für Betriebssystem
- 32 kByte RAM mit Batteriepufferung für Daten und für die Speicherung von Fahrbefehlen (max. 1000 Stück)
- 256 Byte EEPROM für Systemkonfiguration und Fuzzy-Controller Parameter

Inkrementalgeberinterface:

- Stromversorgung 5V für Inkrementalgeber
- RS485 Empfänger für Signale A, A inv., B, B inv., O, O inv.
- 4 fach Signalauswertung mit Richtungsdiskriminator
- 14 Bit Vor-/Rückwärtszähler

Digitaleingänge:

- Nullpunktindikator, extern, 24 VDC Versorgung
- Antriebseinheit-Freigabe, extern, 24 VDC Versorgung
- 5 bzw. 3 lineare Zugehörigkeitsfunktionen der Eingänge
- 5 Singletons für den Ausgang
- 15 Fuzzy-Regeln frei konfigurierbar
- Abtastzeit = 5 ms

CAN Kommunikation:

- Murrelektronik MBS Protokoll oder Selectron DP Protokoll
- Abfrage der Systemkonfiguration
- Ausführung eines Fahrbefehls direkt oder aus Fahrbefehlspeicher
- Diagnose und Statusdaten

Serielle Kommunikation:

- PC Bedienung mit Windows 3.x-Software „FPServo“
- Eingabe der Systemkonfiguration
- Einstellprogramm ausführen
- Eingabe und Speicherung von Fahrbefehlen
- Ausführung eines Fahrbefehls direkt oder aus Fahrbefehlspeicher
- Fuzzy-Controller Parameterisierung
- Diagnose
- Aufzeichnung und Ausführung von Befehlssequenzen
- Endschalte-CW, extern, 24 VDC Versorgung
- Endschalte-CCW, extern, 24 VDC Versorgung
- Fehler-Leistungsteil, intern, TTL-Signal

Sollwertgenerator:

- Erzeugung des optimalen Fahrprofils
- Berechnung der Sollposition und der Sollgeschwindigkeit für den Positionsregler
- Berechnung der Positionsdivergenz und deren Ableitung über die Zeit
- Überwachung der max. erlaubten Positionsdivergenz (Regelabweichung)
- 32 Bit breite Soll- und Istposition
- Anfahr- und Bremsrampe mit $\sin^2$ -Funktion
- Rampenzeit (50/100/250/500ms/1/2,5/5s)
- Maximalgeschwindigkeit 5.000 bis 1000.000 Inc/s ($U/s \cdot \text{Inc}/U$)
- Geschwindigkeit: 1-90% der Maximalgeschwindigkeit

Digitale Ausgänge:

- Bremsse auf/zu, extern, 24VDC/O,5A
- Fehler-Antriebseinheit, 24VDC/O,5A
- Freigabe-Servoverstärker, intern, TTL-Signal

Sollgeschwindigkeitsausgabe:

- 2 PWM TTL-Signale (PWM und iPWM)
- 15-Bit Auflösung durch Mischen von zwei PWM-Signalen (+/- 16383 Digit)

CAN-Schnittstelle:

- ISO-Standard DIS 11898, galvanisch getrennt
- Bitrate einstellbar: 20, 50, 100, 125, 250, 500 1000kBit/s
- Modulzahl: max. 30
- Protokoll: Murrelektronik „MBS“ oder Selectron „Selecant-DP“

Serielle Schnittstelle:

- RS 232: 2400 Baud, 8 Datenbits, kein Paritätsbit, 1Stopbit

Servoverstärker

- bei DC-Versorgung mit externem Netzteil: Ausgangsspannung 48 V, Dauerstrom 6 A, Impulsstrom 12 A
- AC-Versorgung mit externem Glättungskondensator 10 000 $\mu\text{F}/100\text{V}$ möglich, verminderte Leistungsdaten: Ausgangsspannung 33V, Dauerstrom 2 A
- Überwachung für: Versorgungsspannung, interne Betriebsspannung, Kühlkörpertemperatur, Kurzschlussstrom, interne Schutzschaltungen sperren die Endstufe bei unzulässigem Betrieb
- Mindestlastinduktivität 1mH



Software

Fahrbefehle:

- Handbetrieb mit Vorgabe der Geschwindigkeit und Rampenzeit
- Nullpunkt anfahren mit Vorgabe der Richtung, Geschwindigkeit und Rampenzeit
- Punkt zu Punkt-Betrieb mit Vorgabe der Geschwindigkeit, Position und Rampenzeit
- relativer Punkt zu Punkt-Betrieb mit Vorgabe der Geschwindigkeit, Position und Rampenzeit
- Multipunktbetrieb mit Vorgabe von Mehrfachpunkten (Zeitraster und Fahrweg)

Weitere Befehle:

- Stoppen mit Bremsrampe
- Not-Stop
- Digitaler Ausgang (Bremsen) Ein/Aus
- Positionsregelung Ein/Aus

Fahrbefehl-Speicher:

- bis zu 1000 komplette Fahrbefehle

Systemkonfiguration:

- max. Drehzahl
- Inkremente pro Umdrehung
- System-Drehrichtung
- max. erlaubte Regelabweichung (Positionsabweichung)
- Steller Ein/Aus
- Integrationskonstante

Fuzzy-Controller Parameterisierung

- Veränderung der Fuzzy-Controller Parameter (Zugehörigkeitsfunktionen, Regeln)
- Auslesen sämtlicher Variablen

Einstellprogramm für:

- Drehzahl
- Drehrichtung
- Offsetabgleich nicht erforderlich

Positionsregler (Fuzzy-Controller):

- 2 Eingänge: Positionsabweichung, Ableitung Positionsabweichung
- 1 Ausgang: Sollgeschwindigkeit