

## Lageregelungen und Positioniersteuerungen - LRM 1298

### Merkmale

Anschlußfertiges Positionier-System für 2 Servo- oder Schrittmotoren Achsen mit **PC Schnittstelle**.

Bewegungsabläufe sind intern organisiert, damit für den Anwender **keinerlei Hochsprachen-Programmierung** erforderlich wird. Der Anwender kann das System ohne fremde Hilfe einsetzen.

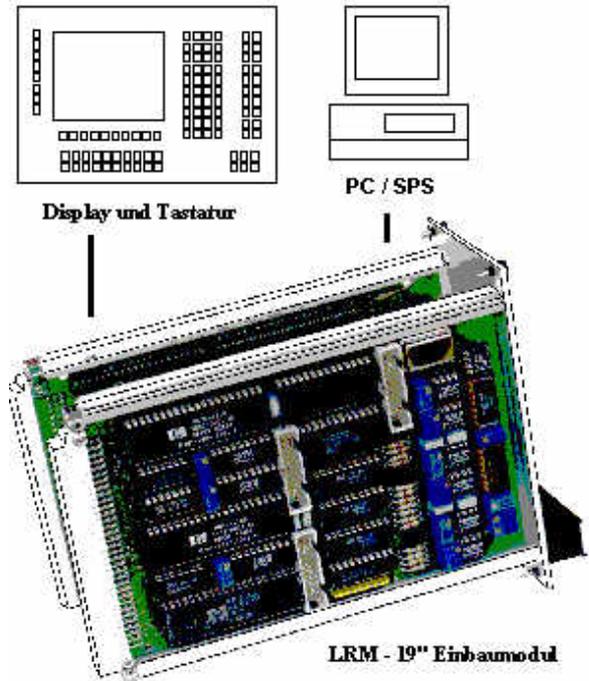
Eine leistungsfähige Kommunikation über die PC-Schnittstelle sorgt für Transparenz und unterstützt die Inbetriebnahme.

### Hardware

- 2-Achsen Servo- und Schrittmotorensteuerung
- Integrierter Motorverstärker bis 100W
- Serielle Schnittstelle
- 24 digitale E/A Kanäle
- 8 analoge E/A-Kanäle

### Programmierung

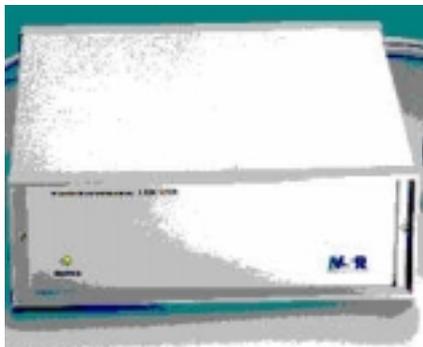
- Keine Hochsprachenprogrammierung
- Individuelle Programmierung
- Eigene Problemstellungen realisierbar



### Ihre Vorteile

- Schnelle Systemintegration
- Kurze Montage- und Inbetriebnahmezeiten
- Entlastung von Programmierkapazitäten
- "Taylor-made" Automation für Ihr System

Die Funktionen schließen intelligente Eigenschaften ein, wie Mehrfach-Positions-Abläufe, synchrone Start/Stop Funktionen, Bahnsteuerungen, automatische Fehlerkorrektur und Abruf von vorprogrammierten Bewegungsabläufen



## Lageregelungen und Positioniersteuerungen - LRM 1298

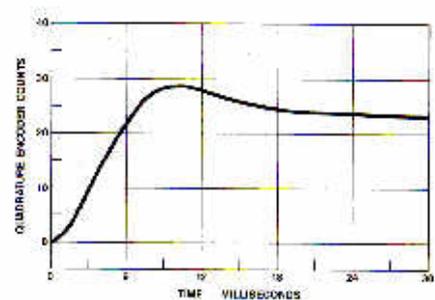
### Technische Daten

Versorgungsspannung	115-235 VAC, 1A
Interne Versorgungsspannung:	+ 5 VDC, 2 A + 24 VDC, 4 A
Inkrementalgeber :	+ 5 VDC, Strom je nach Typ Eingangsfrequenz : max. 312 kHz ( Quadraturdecoder = 1,25 MHz )
D/A Wandler :	8 x 8 Bit, +/- 10 V
A/D Wandler :	8 x 8-Bit, +/- 2 LSB
Umgebungstemperatur :	0 ... 50° C
Abmessungen :	100 x 160 mm, 14 TE
Steckverbinder :	DIN41612, 64 polig
System - Reaktionszeiten	$T_{\text{cycle}} = 2,0 \text{ ms (typ)}$
Systemfrequenz:	3,0720 Mhz

### Betriebsarten:

- P(roportionaler) - Positionsbetrieb
- T(rapezoidaler) - Positionsbetrieb
- P(roportionaler) - Bahnbetrieb
- I(ntegraler) - Bahnbetrieb

### System Reaktionszeiten



### Datenübertragung und Kommandos der PC-Schnittstelle (Auszug):

CMD = Kommando  
Tx = Sendedaten  
Rx = Empfangsdaten

CMD	DATEN	FUNKTION
01		X-Achse
02		Y-Achse
03		Z-Achse
04		(P-Positionsbetrieb)
05		T-Positionsbetrieb
06		P-Bahnbetrieb
07		I-Bahnbetrieb
08	Tx	Joystick- Betrieb
09		Anlage freigeben
0A		Anlage sperren
0E	Rx	Busy Flag
0F	Tx Tx	Referenzfahrt
2D		Idle pro Achse
2E		Idle alle Achsen
2F		Warmstart
3C		Start
3D		Start aus Positionierung
3E		Halte Position \$000000
40	Tx Rx	ADC Daten lesen

CMD	DATEN	FUNKTION
42	Tx Tx	Beschleunigung (IV, TP)
43	Tx Tx	Drehzahl (PV)
44	Tx	Vmax (IV, TP)
45	Tx	Drehzahl (IV, TP)
46	Tx Tx Tx	Endposition definieren
47	Tx Tx Tx	Akt. Position definieren
48		Akt. Position übernehmen
49	Rx Rx Rx	Position lesen
4A		Akt. Position löschen
4B		Akt. und Endposi löschen
4C	4 Tx	Regler Parameter ABKT
4D	4 Rx	Regler Parameter lesen
4E	Tx	Vmax für PV
4F	Rx Rx	Lesen P-Bahn Geschwind
59	Tx	Commutator RING
5A	Tx	Commutator Geschwind
5B	Tx	X
5C	Tx	Y-Phasen Überlappung
5D	Tx	OFFSET
5E	Tx	MAX Phasen Vorlauf