

Rundtaktisch mit PLCino

Kurzbeschreibung DE

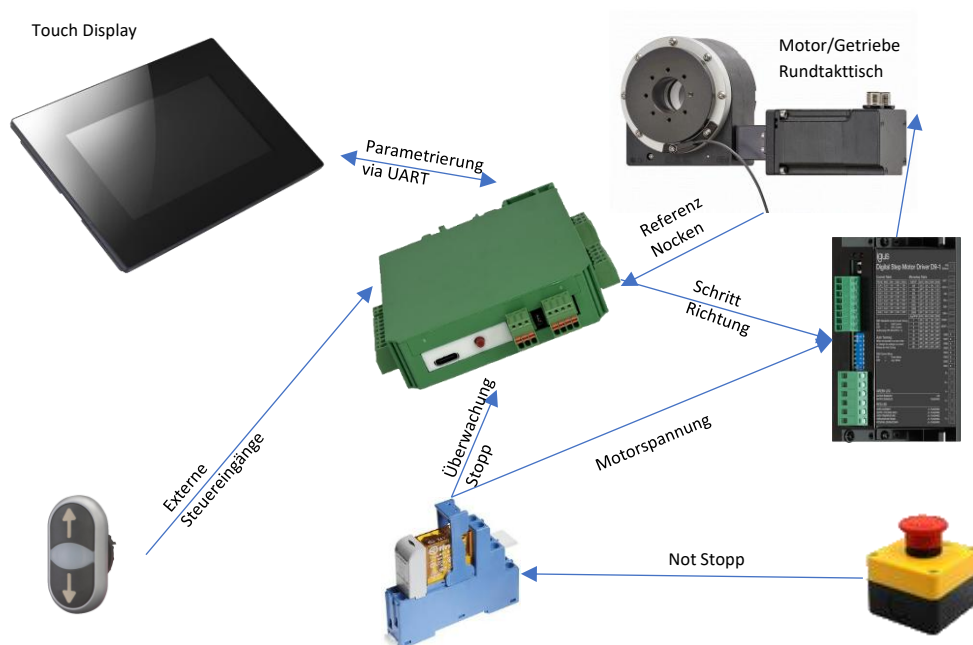
1 Aufgabe

- Mit einem Schrittmotor soll eine Achse in verschiedene Positionen gestellt werden.
- Die Leistung des Antriebs soll skalierbar sein/ Verwendung einer externen Endstufe mit Schritt-Richtung Steuerung
- Das System soll ohne Encoder System arbeiten, Referenzieren über Referenzschalter/ Nocken
- Einstellbare Rampen und Geschwindigkeit
- Zur Parametrierung soll ein Display mit Touch-Funktion verwendet werden
- 8 Einstellbare Positionen, Direkt anwählbar über Display oder durch externe 24V Eingänge (nächste Position/ vorherige Position)
- Sicherheitskreis schaltet Motor Spannungsfrei
- Externe 24V Spannungsversorgung



2 Funktionsstruktur

Blockübersicht



3 Umsetzung Schaltkasten

Hinweis: Abbildung zeigt Entwicklungsmuster



4 Umsetzung Touch Steuerung

Hinweis: Abbildung zeigt Entwicklungsmuster

Anfahren und Editieren der gespeicherten Positionen



Set Up/ Parametrierung



Manuelles verfahren des Antriebs



5 Technische Daten und Hinweise

Betrieb ohne Display ist ohne weiteres über die Steuereingänge möglich

Motorfrequenz	1Hz - 4Khz (4000 Step per second)
Motorbeschleunigung	10Hz - 40Khz (40000 Step per second ²)
Abspeicherbare Positionen	8/ einstellbar/ einzeln aktivierbar
Nullpunkt Offset	Einstellbar
Externe Steuereingänge	nächste Position/ vorige Position + beide Eingänge >5s startet Referenzfahrt
Externe Steuerausgänge	Position erreicht/ Bereit (z.B. für Lampe an Steuerpult)
Verwendbare Endstufen	IGUS D7/D8/D9, Leadshine oder o. Ähnlich mit 24V Puls/Richtung-Eingängen

BRAUCHE SIE UNTERSTÜTZUNG BEI IHRER UMSETZUNG ODER WOLLEN EINE INDIVIDUELLE LÖSUNG ENTWICKELN?

GERNE BIETEN WIR IHNEN HIER EINE OPTIMALE LÖSUNG AN.

EIN NACHBAU UNSERES ENTWICKLUNGSMUSTERS FÜR SCHNELLE ERSTE VERSUCHE UND EVALUIERUNG BIETEN WIR IHNEN AUF ANFRAGE EBENFALLS GERNE AN.

6 Revisionshistorie Gerät

6.1 Schaltplan

1.0 2025-09 Erster Schaltplan

6.2 PLCino Sketch

1.0 2025-09 Erste Version

6.3 Nextion Display Projekt

1.0 2025-09 Erste Version