

PR162010

19. huhtikuu 2010

Ohjaustekniikka, Ohjelmisto

sivu 1 / 3

TwinCAT PLC -kirjasto erittäin tarkkoihin paikoitustehtäviin

XFC liikkeenohjauksiin

Beckhoffin XFC-teknologia (eXtreme Fast Control) tarjoaa erittäin nopean ja tarkan ohjaus- ja säätöarkkitehtuurin. XFC mahdollistaa lyhyillä I/O-vasteajoilla koneiden ja yksiköiden tuotantotehon parantamisen, kun signaalien odotusajat lyhenevät merkittävästi. TwinCAT-automaatio-ohjelmistolle suunnatun uuden ohjelmistokirjaston myötä XFC on nyt käytettävissä myös liikkeenohjaussovelluksissa. XFC-kirjasto mahdollistaa erittäin tarkan akselin asennon määrittämisen ja digitaalisignaalien lähdön Beckhoffin EtherCAT-terminaalien yhteydessä.

Motion-Control-XFC-kirjaston avulla EtherCAT-terminaalien aikaleimat voidaan määrittää erittäin tarkasti ja muuntaa vastaaviksi akselin asennoiksi. Digitaalituloterminäali EL1252 tallentaa nopeat binääriset ohjaussignaalit 1 nanosekunnin tarkkuudella. Teknologian ansiosta signaalit voidaan jäljittää ajallisesti tarkasti, ja ne voidaan synkronoida koko järjestelmän laajuisesti EtherCAT-Distributed-Clocks-mekanismiin avulla. Näin ollen on mahdollista tallentaa nykyinen sijainti (latch) halutuissa kohdissa EtherCAT-järjestelmässä. Kirjasto sisältää PLCOpen-standardin mukaisen Touchprobe-osan. Erittäin tarkka sijainnin mittaaminen on ollut tähän asti mahdollista vain suoraan vahvistimessa, mutta usein vain muutamilla tuloilla. Tämä on nyt mahdollista paikallisesti missä tahansa tahansa aikaleimaan perustuvia EtherCAT-terminaaleja käyttämällä. Näin ollen kaapeloinnin tarve vähenee ja nopeita tuloja on mahdollista toteuttaa tarvittava määrä.

Akselin asentoja on toisaalta hyvin yksinkertaista muuntaa erittäin tarkkoiksi ajoiksi, joten tarkat CAM-toiminnallisuudet ovat mahdollisia. EL2252- ja EL2262-EtherCAT-terminaalien aikaleimaan perustuvat digitaalilähdöt

PR162010

19. huhtikuu 2010

Ohjaustekniikka, Ohjelmisto

sivu 2 / 3

voidaan myös määrittää mihin tahansa EtherCAT-kenttäväylän kohtiin. CAM-toiminnoille on myös saatavana PLCopen-standardin mukainen TwinCAT-PLC-toimilohko.

Edellytys maksimaaliselle tarkkuudelle on akseleiden automaattinen kuollut aika -kompensaatio, joka on EtherCAT- ja SERCOS-käytöissä TwinCAT 2.11 -versiosta alkaen. Ajan ja asennon tarkka korrelaatio voidaan määrittää vain kuollut aika -kompensaation avulla.

→ TwinCAT PLC Motion Control XFC:

www.beckhoff.fi/TwinCAT-PLC-MC-XFC

→ XFC: www.beckhoff.fi/XFC

PR162010

19. huhtikuu 2010

Ohjaustekniikka, Ohjelmisto

sivu 3 / 3

Lehdistökuva:



Kuvateksti:

TwinCAT PLC Motion Control XFC -PLC-kirjastossa on osat akselin asentoihin liittyvien digitaalisignaalien määrittämiseen ja kytkemiseen. Näin XFC (eXtreme Fast Control) voidaan optimoida myös liikkeenohjaussovelluksissa.

Lataa teksti ja kuva:

[download.beckhoff.com/download/press/2010/finnish/
pr162010_Beckhoff_fi.pdf](http://download.beckhoff.com/download/press/2010/finnish/pr162010_Beckhoff_fi.pdf)

[download.beckhoff.com/download/press/2010/presskit/
pr162010_Beckhoff.zip](http://download.beckhoff.com/download/press/2010/presskit/pr162010_Beckhoff.zip)

Lukijakysymykset aiheesta TwinCAT XFC voi lähettää osoitteeseen:

Beckhoff Automation Oy, Kankurinkatu 4-6, 05801 Hyvinkää, Finland

Puhelin: +358 (0) 20 / 7 42 38 00, Faksi: +358 (0) 20 / 7 42 38 01

Sähköposti: info@beckhoff.fi, Internet: www.beckhoff.fi