



Dezentraler Stellantrieb mit EtherCAT

Die dezentralen Antriebe von TR-Electronic aus der encoTRive Baureihe unterstützen neu auch die Schnittstelle EtherCAT. Seit Januar werden Stellantriebe der Baureihe MA mit EtherCAT ausgeliefert. Die Kommunikation nutzt die Standards des CANopen DSP 402 für die Übertragung der Parameter, die im EtherCAT-Protokoll eingebettet werden. Mit dem spezifizierten Protokoll CANopen over EtherCAT (CoE) wird die Nutzung des Antriebsprofils von CANopen über EtherCAT ermöglicht. Das SDO-Protokoll ist direkt übernommen, so dass bestehende CANopen-Stacks quasi ohne Änderung verwendet werden können. Die Prozessdaten werden in Prozessdatenobjekten (PDO) organisiert, die mit den effizienten Mitteln von EtherCAT übertragen werden - eine 8-Byte-Beschränkung besteht natürlich nicht mehr. Alle CANopen-Profile - und damit auch das Antriebsprofil (DS 402) - sind vollständig nutzbar.

Die Stellantriebe der MA-Baureihe eignen sich optimal als Hilfsantriebe zur Verstellung von Formaten, Führungsschienen und Anschlägen zum Einsatz in Falzmaschinen, Thermoformmaschinen und Komponentenmischsystemen. Die DC-Motoren mit integriertem Multiturn-Absolutdrehgeber, Regelungsmodul und Busanschlaltung positionieren auf 1..2° genau (in Abhängigkeit der Getriebekonfiguration) und leisten bis zu 100 W im Dauerbetrieb. Das Trägheitsmoment der Antriebe ist im Vergleich zu EC-Motoren recht hoch, was sich insbesondere bei Bewegung großer Massen günstig auf die Reglerqualität auswirkt. Selbst schwere Anschläge und Führungsschienen lassen sich damit sicher positionieren. Die DC-Motoren sind für gelegentliche Bewegung ausgelegt und eignen sich damit besonders zur Automatisierung von sonst manuell durchgeführten Einstellungen.

<http://www.tr-electronic.de/produkte/motion.html>

Mehr unter

<http://www.tr-electronic.de/aktuelles/news.html>

TR-Electronic GmbH, 5.11.2015



TR-Electronic MA-encoTRive.jpg
(c) TR-Electronic GmbH 2015