

## Positioniersystem **COLIBRI** Produktinformationen

### Der Anfang:

Wir entwickelten 1995 eine komplette Positioniersteuerung, bei der wir die Steuerung, die Leistungsendstufe und den Motor auf eine minimale Größe optimierten und zusammen mit einem Motor zu einer kompakten Antriebseinheit zusammenbauten.

### Die Philosophie:

Zur Einsparung der Kosten von Konstruktion, Verkabelung und Schaltschrank gibt es nur eine Lösung: Die **dezentrale Lösung**, bei der die Intelligenz an der Achse sitzt und die Kommunikation über Bus-Systeme erfolgt.

### Die Produktübersicht:

Das Positioniersystem **COLIBRI** ist klein, kompakt und umfasst Steuerungen und Motore mit einem kompletten Zubehör, in unterschiedlichen Bauformen und Antriebsleistungen.

### Die Technik:

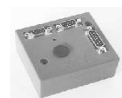
Modernste Mikroprozessortechnik und eine Endstufe in Hybrid-Bauform als Motortreiber bilden den Kern der Steuerung. Die Antriebe laufen dank der dynamischen Mikroschrittschaltung sehr ruhig und können optional eine Positionsüberwachung haben.

### Die Bauformen:

Als Kompakteinheit ist die Steuerung in ein selbstkühlendes Gehäuse eingebaut und fest mit dem Motor verbunden.

Als Bausatz ist bei der MiniPAC-Positioniereinheit der Motor und die Steuerung getrennt. Die Steuerung muss wärmeableitend montiert werden, da sie keinen Kühlkörper besitzt.

Der FlatPAC ist die kleinste unserer Positioniersteuerungen und ähnlich dem MiniPAC aufgebaut.



### Die Bezeichnungen:

Kompaktgeräte -

PAC31.1.X ..... mit Motor 1 Nm ..... (+24 bis +60V)

PAC31.2.X ..... mit Motor 1,5 Nm ..... (+24 bis +60V)

PAC12.1.X ..... mit Motor 1,5 Nm ..... (+24 bis +60V)

PAC12.2.X ..... mit Motor 3 Nm ..... (+24 bis +60V)

PAC12.3.X ..... mit Motor 5 Nm ..... (+24 bis +60V)

Sonderausführungen bis 10 Nm sind möglich.

Steuerungen für Bausatz -

MiniPAC ..... für Motorleistung ..... (+24 bis +60V / bis 10A)

FlatPAC ..... für Motorleistung ..... (+24 bis +30V / bis 2,5A)

### Der Drehmomentbereich:

Als Antriebe werden derzeit Schrittmotore im Drehmomentbereich von 0,1 bis 10 Nm eingesetzt. In Kombination mit Getrieben ist das Drehmoment erheblich größer. Sondervarianten sind jederzeit möglich.

## **Die Funktionen:**

### **Satzwahl ASCII:**

Die im **COLIBRI** abgelegten Sätze (max. 31) können über 3, 4 oder 5 BCD-kodierte Eingänge in beliebiger Reihenfolge vorgewählt und dann gestartet werden. Satz 0 und Start bedeutet Referenzpunktfahren. Wird die Steuerung mittels Parameter auf RS485-Bus Version eingestellt, können alle Fahrbefehle über die ASCII-Schnittstelle ausgeführt werden.

### **Satzablauf:**

Ein im **COLIBRI** gespeicherter Programmablauf wird über den Eingang Start Satz für Satz abgearbeitet.

### **Flankenauswahl:**

Eine Modifikation für die Versionen Satzwahl und Satzablauf besteht darin, dass die Positionierung sowohl mit der positiven als auch negativen Startflanke ausgelöst werden kann.

### **Druckmarkensteuerung:**

Beim Fahrbetrieb wird die Positionierung durch eine Druckmarke bestimmt. Der Antrieb läuft solange, bis der Eingang "Druckmarke" kommt und rampt dann ab. Zur Korrektur des Haltepunktes ist ein Offset vorgesehen. Weitere Modifikationsmöglichkeiten sind die Druckmarkenunterdrückung über die Länge oder Anzahl der Druckmarken, sowie Bestimmung der Mindestbreite der Marke.

### **Intelligente Endstufe:**

Dieser **COLIBRI** hat keine Steuerungsfunktionen mehr, er ist hier eine intelligente Endstufe und benötigt ein Takt- und ein Richtungssignal.

### **Profibus DP:**

Die Programmierung, Bedienung und Funktionsauslösung erfolgt ausschliesslich über den Profibus DP.

### **CAN Bus:**

Die Programmierung, Bedienung und Funktionsauslösung erfolgt ausschliesslich über den CANopen.

### **ASCII Bus:**

Die Programmierung, Bedienung und Funktionsauslösung erfolgt ausschliesslich über einen RS 485 Bus (Siehe auch Satzwahl ASCII).

### **Das Zubehör:**

Anschlusskabel -- Motorkabel -- Drehüberwachung -- Bediengerät -- diverse Schnittstellenumsetzer -- PC-Software-Tools -- Starterkit für Profibus und CANBUS -- Kabelanschluss für Hutschienenmontage

### **Die Vorteile:**

Minimaler Verdrahtungsaufwand, minimaler Programmieraufwand, dezentrale Lösung, problemlose Applikation, zuverlässige Antriebe, preiswerte Lösung

### **Der Vertrieb:**

#### **Technischer Handel Schenk**

Ansprechpartner: Herr Alexander Schenk

Im Grund 5, 34613 Schwalmstadt

Tel: 0 66 91 / 57 44

Email: [info@ths-industriebedarf.de](mailto:info@ths-industriebedarf.de)

Web: [www.ths-industriebedarf.de](http://www.ths-industriebedarf.de)



Fax: 0 66 91 / 72 15 6