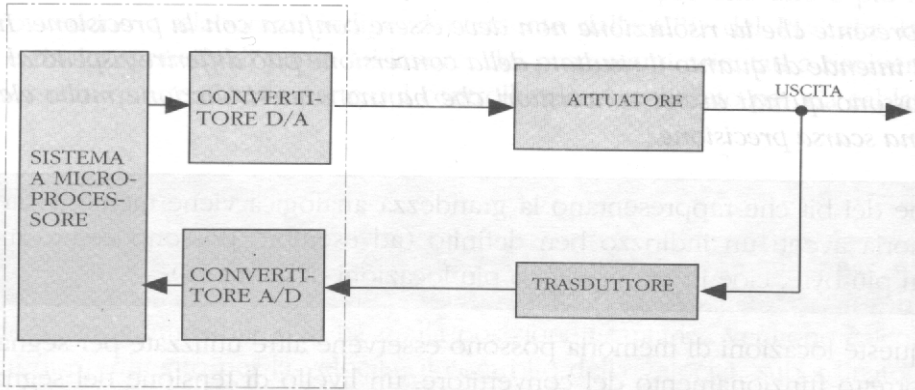
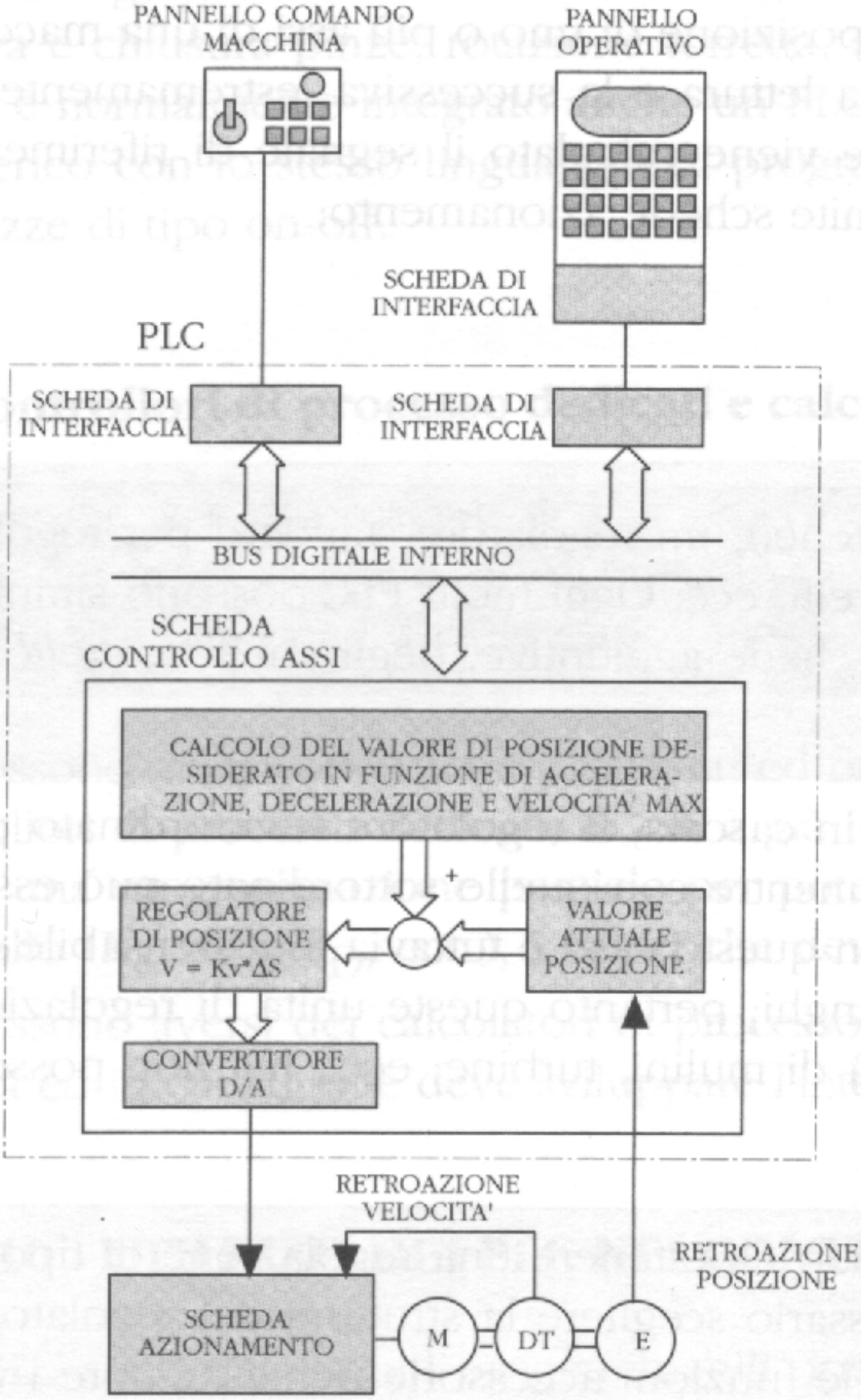
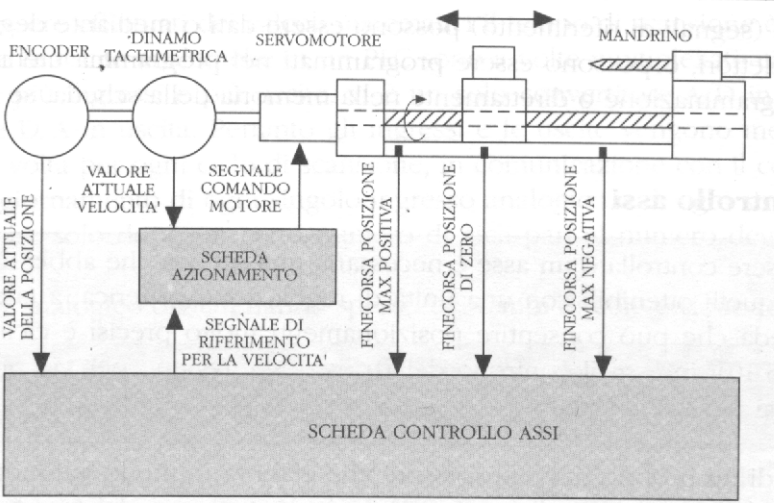
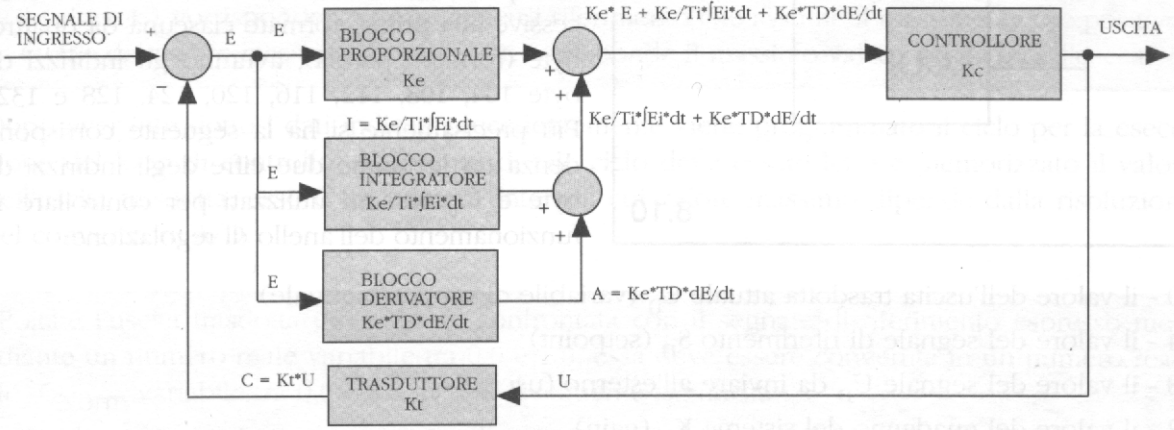

SISTEMA A MICRO-PROCES-SORE
CONVERTI-TORE D/A
ATTUATORE
USCITA
CONVERTI-TORE A/D
TRASDUTTORE

1.10


PANNELLO COMANDO MACCHINA
PANNELLO OPERATIVO
SCHEDA DI INTERFACCIA
PLC
SCHEDA DI INTERFACCIA
SCHEDA DI INTERFACCIA
BUS DIGITALE INTERNO
SCHEDA CONTROLLO ASSI
CALCOLO DEL VALORE DI POSIZIONE DESIDERATO IN FUNZIONE DI ACCELERAZIONE, DECELERAZIONE E VELOCITA' MAX
+
REGOLATORE DI POSIZIONE V = Kv*ΔS
VALORE ATTUALE POSIZIONE
CONVERTITORE D/A
RETROAZIONE VELOCITA'
RETROAZIONE POSIZIONE
SCHEDA AZIONAMENTO
M
DT
E


ENCODER
DINAMO TACHIMETRICA
SERVOMOTORE
MANDRINO
VALORE ATTUALE VELOCITA'
SEGNALE COMANDO MOTORE
VALORE ATTUALE DELLA POSIZIONE
SCHEDA AZIONAMENTO
SEGNALE DI RIFERIMENTO PER LA VELOCITA'
FINECORSA POSIZIONE MAX POSITIVA
FINECORSA POSIZIONE DI ZERO
FINECORSA POSIZIONE MAX NEGATIVA
SCHEDA CONTROLLO ASSI


SEGNALE DI INGRESSO
+
−
E
E
P = Ke*E
BLOCCO PROPORZIONALE
Ke
Ke* E + Ke/Ti*∫Ei*dt + Ke*TD*dE/dt
CONTROLLORE
Kc
USCITA
+
+
Ke/Ti*∫Ei*dt + Ke*TD*dE/dt
I = Ke/Ti*∫Ei*dt
E
BLOCCO INTEGRATORE
Ke/Ti*∫Ei*dt
+
+
E
BLOCCO DERIVATORE
Ke*TD*dE/dt
A = Ke*TD*dE/dt
C = Kt*U
TRASDUTTORE
Kt
U