

Projekt i realizacja stanowiska laboratoryjnego do badania zależności czasowych w sieci EtherCAT

Damian Karbowski

20 marzec 2013

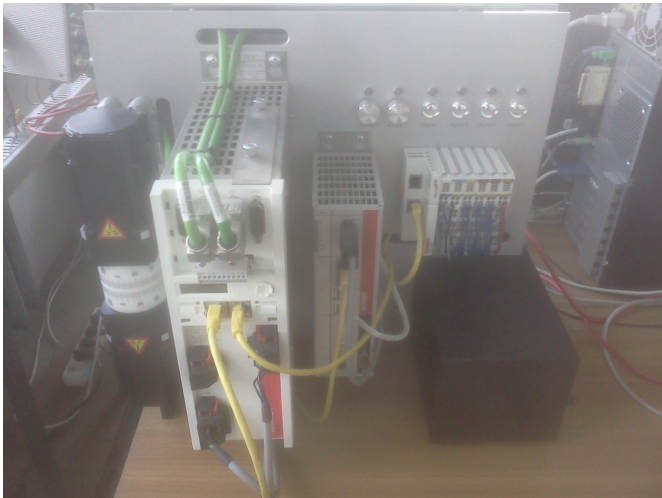
Opis

Zakres pracy obejmuję projekt i realizację stanowiska laboratoryjnego złożonego z co najmniej dwóch sterowników produkcji Beckhoff do prezentacji zależności czasowych z sieci EtherCAT. Do tego celu oprócz sterowników należy użyć serwonapędów.

Plan pracy

- 1 Zapoznanie się ze sterownikami Beckhoff oraz oprogramowaniem TwinCAT
- 2 Zapoznanie się z dostępnymi serwonapędami Beckhoff
- 3 Projekt i realizacja stanowiska
- 4 Przygotowanie stanowiska do współpracy z systemem wizualizacji
- 5 Testowanie i uruchamianie

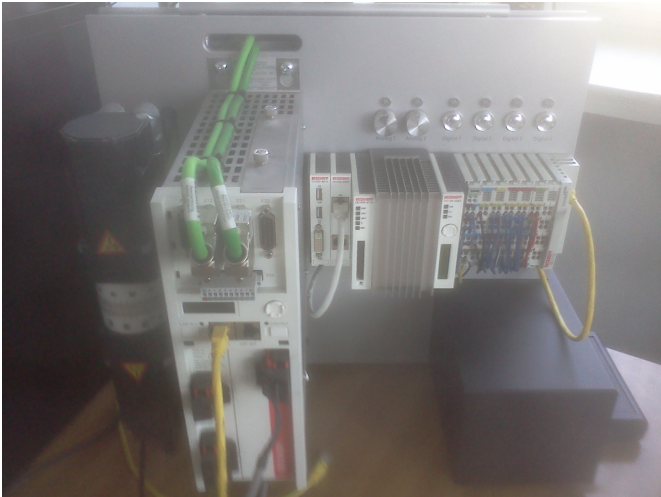
Stanowisko typ 1



Stanowisko typ 1

- ❶ 2 silniki AM3021-0C00-0000
- ❷ Wyspa EK1100 z zestawem modułów IO
- ❸ Napęd serwomechanizmów AX5203(2 osiowy napęd)
- ❹ Komputer przemysłowy C6925
- ❺ Zasilacz

Stanowisko typ 2



Stanowisko typ 2

- 1 2 silniki AM3021-0C00-0000
- 2 Wyspa EK1100 z zestawem modułów IO
- 3 Napęd serwomechanizmów AX5203(2 osiowy napęd)
- 4 Modułowy komputer przemysłowy CX1020
- 5 Zasilacz

- 1 Przeglądanie dostępnego sprzętu
- 2 Zapozdawanie się z dokumentacjami i środowiskiem

Pytania

Czas na pytania.

Podsumowanie

Dziękuję za uwagę.