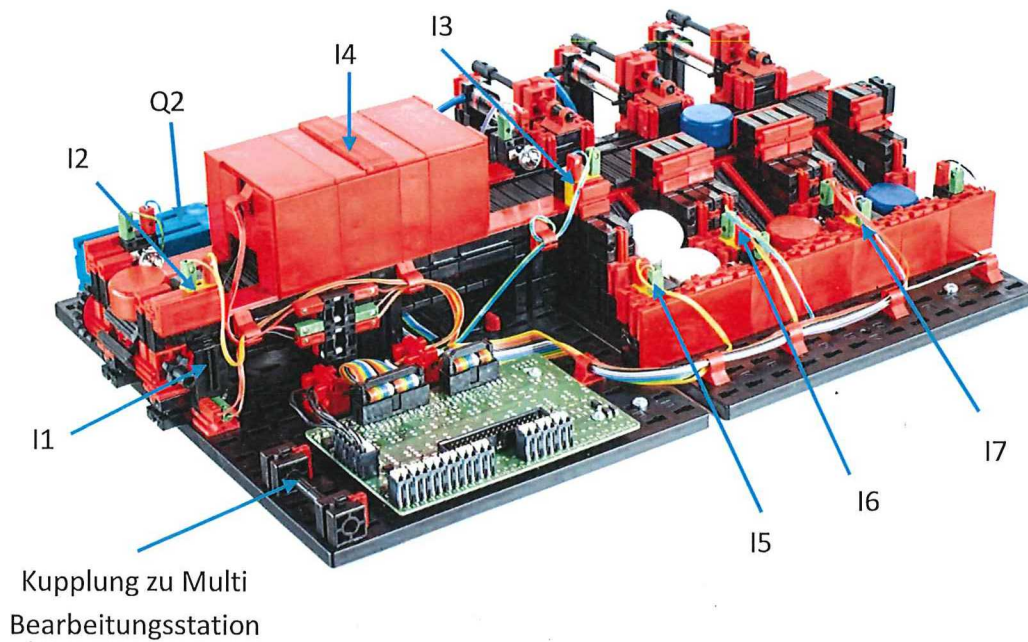


536633

Sortierstrecke mit Farberkennung 24V



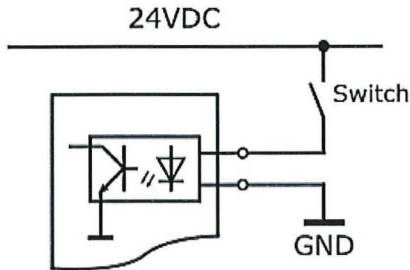
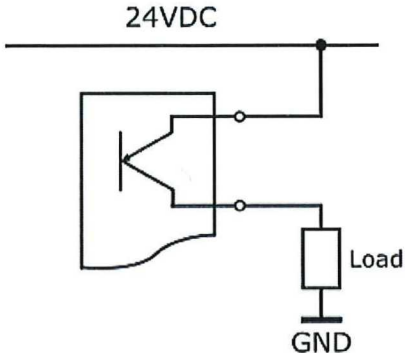
nicht im Bild / not in the picture: Q1, Q3, Q4, Q5

Belegungsplan für die Sortierstrecke mit Farberkennung

Klemme Nr.	Funktion	Eingang/Ausgang
1	Stromversorgung (+) Aktoren	24V DC
2	Stromversorgung (+) Sensoren	24V DC
3	Stromversorgung (-)	0V
4	Stromversorgung (-)	0V
5	Impulstaster	I1
6	Lichtschränke Eingang	I2
7	Lichtschränke nach Farbsensor	I3
8	Nicht belegt	
9	Farbsensor	I4
10	Lichtschränke weiß	I5
11	Lichtschränke rot	I6
12	Lichtschränke blau	I7
17	Motor Förderband	Q1
18	Kompressor	Q2
19	Nicht belegt	
20	Ventil erster Auswurf (weiß)	Q3
21	Ventil zweiter Auswurf (rot)	Q4
22	Ventil dritter Auswurf (blau)	Q5

+24V (Aktoren / actuators)	1	2	+24V (Sensoren / sensors)
0V (GND)	3	4	0V (GND)
I1	5	6	I2
I3	7	8	
I4	9	10	I5
I6	11	12	I7
	13	14	
	15	16	
Q1	17	18	Q2
	19	20	Q3
Q4	21	22	Q5
	23	24	
	25	26	
	27	28	
	29	30	
	31	32	
GND	33	34	GND

SPS Eingangs- und Ausgangskonfiguration

	Eingänge	Ausgänge
Typ / type	P-lesend	P-schaltend
Schaltung		

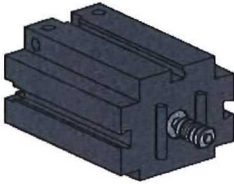
Begleitmaterial

<http://www.fischertechnik-elearning.com>

Code: ft84tm

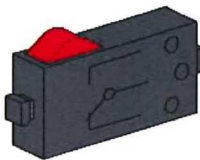
Technische Daten:

S-Motor:



Der Ausleger des Hochregalbediengeräts wird von einem S-Motor angetrieben. Bei diesem kompakten Motor handelt es sich um eine permanent erregte Gleichstrommaschine, der zusammen mit einem aufsteckbaren U-Getriebe verwendet werden kann. Der Motor wird mit einer Nennspannung von 24 VDC betrieben und die Stromaufnahme beträgt maximal 300 mA. Daraus ergeben sich ein maximales Drehmoment von 5 mNm und eine Leerlaufdrehzahl von 10700 U/min. Das U-Getriebe verfügt über eine Übersetzung von 64,8:1 und einen seitlichen Abtrieb.

Mini-Taster:



Bei der Sortierstrecke mit Farberkennung kommen Mini-Taster als Impulszähler zum Einsatz. In Verbindung mit einem Impulsrad dienen die Taster als inkrementelle Winkelgeber, die dazu verwendet werden, die Position des Förderbandes zu bestimmen. Der dabei verwendete Mini-Taster ist mit einem Wechselkontakt ausgestattet und kann sowohl als Öffner als auch als Schließer verwendet werden. Wird der Taster betätigt, besteht eine leitende Verbindung zwischen Kontakt 1 und Kontakt 3, während die Verbindung zwischen Kontakt 1 und Kontakt 2 getrennt wird. Abbildung 1 zeigt das schematische Schaltbild des Mini-Tasters.

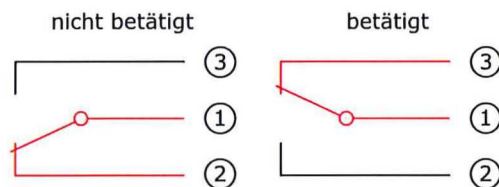
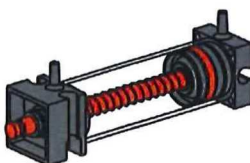


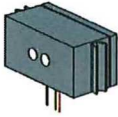
Abb. 1: Schaltschema des Mini-Tasters

Pneumatikzylinder:



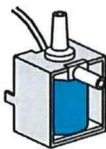
Das Auswerfen der Werkstücke erfolgt bei der Sortierstrecke mit Farberkennung durch drei Pneumatikzylinder, die mit Hilfe von 3/2-Wege-Magnetventilen gesteuert werden, bewerkstelligt. Bei Pneumatikzylindern unterteilt ein Kolben das Volumen des Zylinders in zwei Kammern. Ein Druckunterschied zwischen diesen beiden Kammern resultiert in einer Kraft, die auf den Kolben wirkt und diesen dadurch verschiebt. Diese Verschiebung entspricht einer Volumenänderung beider Kammern.

Farbsensor



Farbsensoren werden beispielsweise in der Automatisierungstechnik eingesetzt. Dabei soll beispielsweise die Farbe oder ein Farbaufdruck kontrolliert werden, um sicher zu gehen, dass die richtigen Bauteile eingebaut werden. Der fischertechnik Farbsensor sendet rotes Licht aus, das von verschiedenen Farbflächen unterschiedlich stark reflektiert wird. Die Intensität des reflektierten Lichts wird über den Fototransistor gemessen und als Spannungswert zwischen 0 V und 9 V ausgegeben. Der Messwert ist abhängig von der Umgebungshelligkeit sowie vom Abstand des Sensors zur Farbfläche. Der Anschluss erfolgt über drei Kabel. Das rote Kabel wird an den 9VDC gelegt, das grüne Kabel an Masse und das schwarze Kabel wird mit einem Universaleingang angeschlossen. Die Spannungswandlung von 24VDC auf 9VDC erfolgt auf der Anschlussplatine.

3/2-Wege-Magnetventil:



Zur Steuerung der Pneumatikzylinder kommen 3/2-Wege-Magnetventile zum Einsatz. Diese Schaltventile verfügen über drei Anschlüsse und zwei Schaltzustände. Die Schaltvorgänge werden dabei von einer Spule (a), die gegen eine Feder (c) arbeitet, durchgeführt. Wenn eine Spannung an die Spule angelegt wird, bewegt sich der verschiebbar gelagerte Kern (b) der Spule auf Grund der Lorentzkraft gegen die Feder und öffnet dadurch das Ventil. Unter Öffnen versteht man in diesem Fall, dass der Druckluftanschluss (aktuelle Bezeichnung: 1, alte Bezeichnung: P) mit dem Zylinderanschluss (1, früher A) verbunden wird. Fällt diese Spannung ab, drückt die Feder den Kern wieder zurück und verschließt dadurch das Ventil wieder. In dieser Stellung ist der Zylinderanschluss (2, früher A) mit der Entlüftung (3, früher R) verbunden. Abbildung 3 zeigt eine schematische Darstellung des 3/2-Wege-Magnetventils. Der Anschluss des Magnetventils erfolgt über zwei Kabel, die einerseits mit einem Ausgang der SPS und andererseits mit Masse verbunden sind.

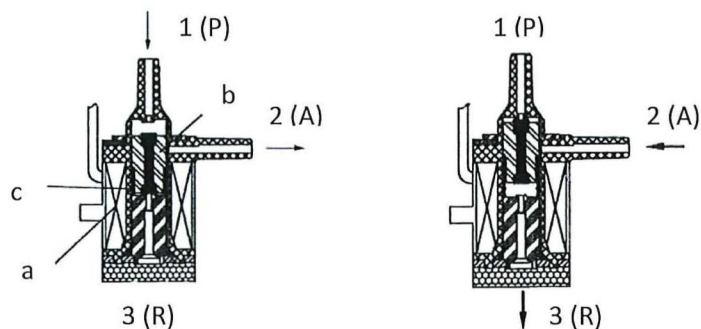
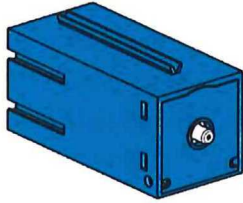


Abb. 3: 3/2-Wege-Magnetventil

Kompressor:



Als Druckluftquelle kommt beim Vakuum-Sauggreifer eine Membranpumpe zum Einsatz. Eine solche Membranpumpe besteht aus zwei Kammern, die durch eine Membran voneinander getrennt sind, siehe Abbildung 2. In einer dieser beiden Kammern wird ein Kolben durch einen Exzenter auf- und abbewegt, wodurch in der anderen Kammer angesaugt beziehungsweise ausgepresst wird. Beim Abwärtshub wird die Membran nach hinten gezogen, wodurch in der zweiten Kammer Luft über das Einlassventil angesaugt wird. Beim Aufwärtshub des Kolbens drückt die Membran die Luft über das Auslassventil aus dem Pumpenkopf hinaus. Der hier verwendete Kompressor wird mit einer Nennspannung von 24VDC betrieben und er erzeugt einen Überdruck von 0,7 bar. Die maximale Stromaufnahme des Kompressors beträgt 70 mA.

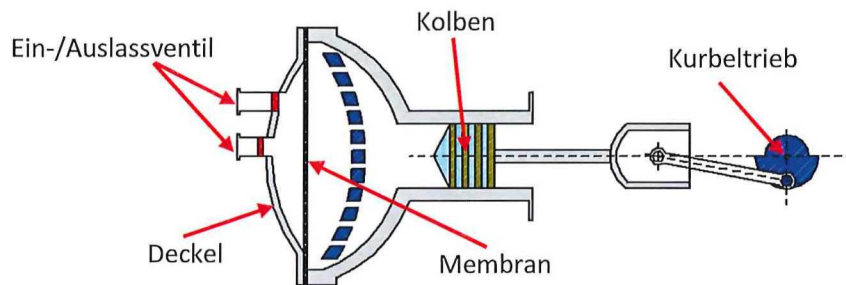


Abb. 2: Schematische Darstellung der Membranpumpe

Fototransistor:



Fototransistoren kommen bei der Sortierstrecke mit Farberkennung als Lichtschranken zum Einsatz. Dabei wird ausgenutzt, dass der Fototransistor ab einer gewissen Helligkeit Strom leitet. Wird jedoch diese Helligkeitsschwelle unterschritten, verliert der Fototransistor seine Leitfähigkeit. Zusammen mit einer Linsenlampe, die dem Fototransistor gegenübergestellt wird, leitet der Fototransistor im Normalfall Strom und kann somit als Lichtschranke verwendet werden. Um den Einfluss von Umgebungslicht zu reduzieren, kann eine Störlichtkappe eingesetzt werden.

Achtung: Beim Anschluss des Fototransistors an die Stromversorgung muss auf die richtige Polung geachtet werden. Der Plus-Pol muss bei der roten Markierung an den Fototransistor angeschlossen werden.

Sortierstrecke mit Farberkennung

Die Sortierstrecke mit Farberkennung dient der automatisierten Trennung verschiedenfarbiger Bausteine. Dabei werden geometrisch gleiche, jedoch verschiedenfarbige Bauteile einem Farbsensor mit Hilfe eines Förderbands zugeführt und dann, entsprechend ihrer Farbe, getrennt. Das Förderband wird von einem S-Motor angetrieben und der Förderweg wird mit Hilfe eines Impulstasters gemessen. Der Auswurf der Werkstücke erfolgt mit Pneumatikzylindern, die den entsprechenden Lagerstellen zugeordnet sind und von Magnetventilen betätigt werden. Mehrere Lichtschranken kontrollieren den Fluss der Werkstücke sowie den Füllstand der Lagerstellen.

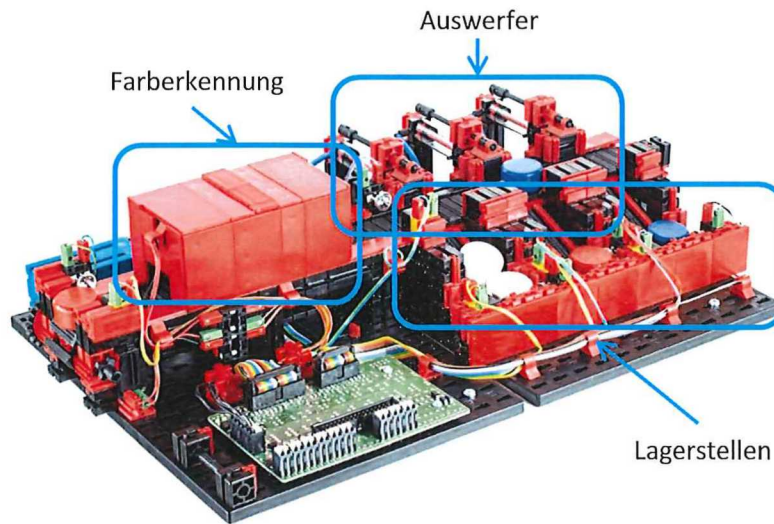


Abb. 1: Bereiche der Sortierstrecke mit Farberkennung

Die Farberkennung erfolgt dabei mit einem optischen Farbsensor, der auf Grundlage der Reflexion einer Oberfläche auf deren Farbe schließen lässt. Demnach ist der Farbsensor strenggenommen ein Reflexionssensor, der angibt, wie gut eine Oberfläche rotes Licht reflektiert. Der Messwert des Sensors ist deshalb nicht proportional zur Wellenlänge der gemessenen Farbe und auch die Zuordnung von Farbkoordinaten bzw. Farbräumen (beispielsweise RGB oder CMYK) ist nicht möglich. Neben der Farbe des Objekts beeinflussen Umgebungslicht, die Oberfläche des Objekts sowie der Abstand des Objekts vom Sensor die Reflexionsgüte. Aus diesem Grund ist es unabdinglich, dass der Farbsensor vor Umgebungslicht geschützt ist und die Oberfläche der Objekte vergleichbar ist. Zudem ist es wichtig, dass der Sensor senkrecht zur Oberfläche des Objekts eingebaut ist. Die Unterscheidung der farbigen Werkstücke erfolgt durch Schwellwerte, die die Messwerte der einzelnen Farben gegeneinander abgrenzen. Da sich die Wertebereiche verschiedener Farbsensoren unterscheiden, müssen diese Grenzwerte unbedingt angepasst werden.

Der Auswurf wird mit Hilfe der Lichtschranke, die sich vor dem ersten Auswurf befindet, gesteuert. In Abhängigkeit des erkannten Farbwerts, wird der entsprechende Pneumatikzylinder nach dem Unterbrechen der Lichtschranke durch das Werkstück verzögert ausgelöst. Dabei kommt der Impulstaster, der die Drehung des Zahnrads, das das Förderband antreibt, registriert, zum Einsatz. Im Gegensatz zu einer zeitbasierten Verzögerung ist dieser Ansatz robust gegenüber Störungen der Förderbandgeschwindigkeit. Die ausgeworfenen Werkstücke werden durch drei Rutschen den jeweiligen Lagerstellen zugeführt. Die Lagerstellen sind dabei mit Lichtschranken ausgerüstet, die

erkennen, dass die Lagerstelle gefüllt ist oder nicht. Die Lichtschranke kann jedoch nicht bestimmen, wie viele Werkstücke sich in der Lagerstelle befinden.

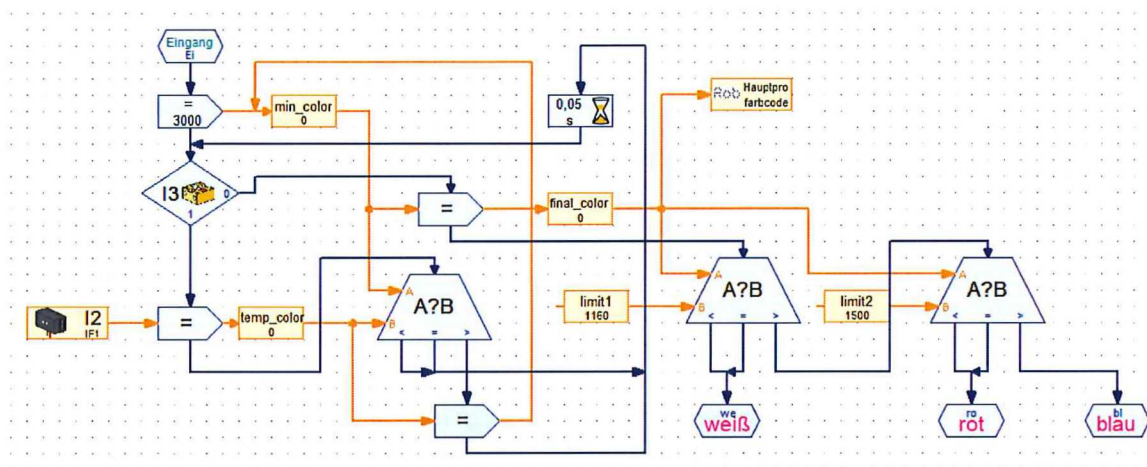


Abb. 2: ROBO Pro-Implementierung der Farberkennung

Für die Farberkennung läuft das Werkstück unter dem Farbsensors vorbei. In diesem Zeitintervall wird der Minimalwert der gemessenen Farbwerte bestimmt und dem Werkstück zugeordnet. Dabei wird in der Zeit, die das Werkstück benötigt, um am Farbsensor vorbeizufahren, der bisherige Minimalwert mit dem aktuellen Messwert verglichen und gegebenenfalls durch diesen ersetzt. Als Initialwert des Minimalwerts wird ein Wert gewählt, der höher als der Maximalwert des Farbsensors ist. Dadurch wird gewährleistet, dass der Minimalwert tatsächlich dem niedrigsten Messwert und nicht dem Initialwert entspricht. Anschließend wird der ermittelte Minimalwert mit zwei Grenzwerten verglichen, um die Zuordnung zu den Farben Weiß, Rot und Blau zu erhalten. Unter Umständen müssen die Grenzwerte an andere Einsatzbedingungen angepasst werden.

Kalibrierung

Aufgrund von unterschiedlichen Umgebungseinflüssen und Streuungen beim Farbsensor benötigt die Sortierstrecke mit Farberkennung eine Kalibrierung. Hierfür müssen die Grenzwerte, die zur Unterscheidung der verschiedenen Farben verwendet werden, im Unterprogramm „Kalibrierung“ eingestellt werden. Während der erste Grenzwert „limit1“ der Unterscheidung zwischen Weiß und Rot dient, wird der zweite Grenzwert „limit2“ der Unterscheidung von Rot und Blau verwendet.

Tab. 1: Voreingestellte und modifizierte Grenzwerte des Farbsensors

Grenzwert	Voreingestellter Wert	Angepasster Wert
limit1	1320	
limit2	1550	

Sortierstrecke mit Farberkennung

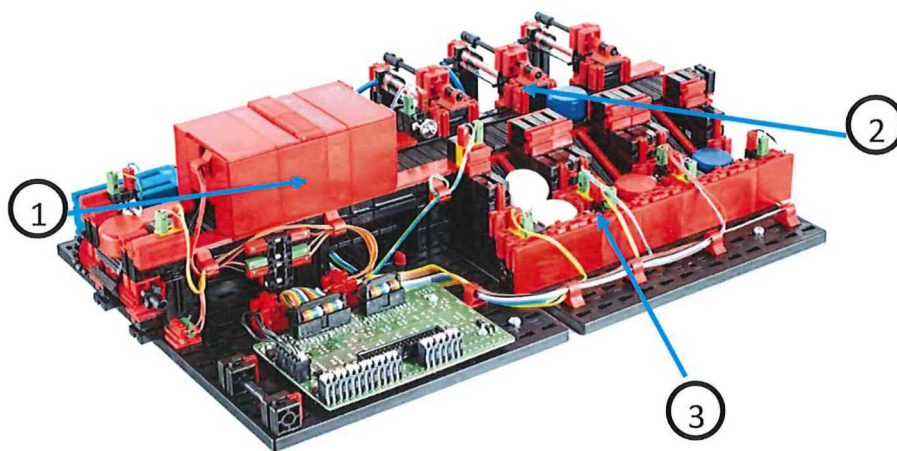
LÖSUNG

Kennzeichnen Sie die Bereiche „Farberkennung“, „Auswerfer“ und „Lagerstellen“.

1. Farberkennung

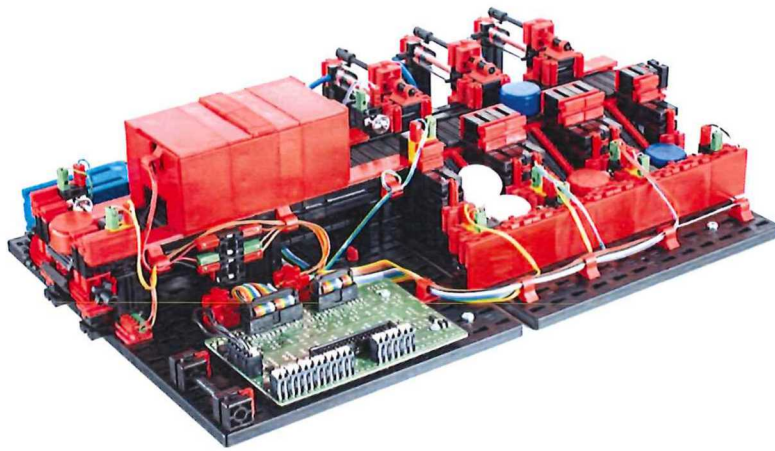
2. Auswerfer

3. Lagerstellen



Sortierstrecke mit Farberkennung

Kennzeichnen Sie die Bereiche „Farberkennung“, „Auswerfer“ und „Lagerstellen“.



Farberkennung

Beschreiben Sie in kurzen Worten die Funktionsweise des Farbsensors, der in der Sortierstrecke zum Einsatz kommt.

Welche Störgrößen haben Einfluss auf den Messwert des Farbsensors?

Welche konstruktiven Maßnahmen müssen getroffen werden, um einen fehlerfreien Betrieb des Farbsensors zu gewährleisten?

Nennen Sie zwei geläufige Farbräume.

Wie könnte ein Farbsensor, der aus Reflexionssensoren aufgebaut ist und einen tatsächlichen Farbwert ausgibt, aussehen?

Beschreiben Sie in kurzen Worten die Funktionsweise des Farbsensors, der in der Sortierstrecke zum Einsatz kommt.

Bei dem verwendeten Farbsensor handelt es sich um einen Reflexionssensor. Er misst die Reflexion von rotem Licht, das von dem zu messenden Objekt reflektiert wird.

Welche Störgrößen haben Einfluss auf den Messwert des Farbsensors?

Umgebungslicht

Oberfläche des zu erkennenden Objekts

Reflexionswinkel

Welche konstruktiven Maßnahmen müssen getroffen werden, um einen fehlerfreien Betrieb des Farbsensors zu gewährleisten?

Der Farbsensor muss vor Umgebungslicht geschützt werden (z.B. Gehäuse)

Die Oberfläche der zu messenden Objekte muss vergleichbar sein.

Nennen Sie zwei geläufige Farbräume und geben Sie die zugrundeliegenden Farben an.

RGB (rot – grün - blau)

CMYK (cyan – magenta – gelb - schwarz)

Wie könnte ein Farbsensor, der aus Reflexionssensoren aufgebaut ist und einen tatsächlichen Farbwert ausgibt, aussehen?

Ein Farbsensor, der einen tatsächlichen Farbwert ausgibt, müsste aus drei Reflexionssensoren bestehen. Im RGB-Farbraum müssten diese Sensoren nacheinander rotes, grünes und blaues Licht ausstrahlen und dann jeweils die Reflexion messen.

Wartung und Fehlersuche

Die Sortierstrecke ist im Allgemeinen wartungsfrei.

Problem: Die Sortierstrecke sortiert die farbigen Werkstücke nicht korrekt ein.

Lösung: Passen Sie die Grenzwerte in der Unterfunktion „Kalibration“ an. Stellen Sie zudem sicher, dass der Farbsensor nicht von Umgebungslicht gestört wird.

Problem: Die Werkstücke werden nicht abgeschoben, aber das Band bleibt an der richtigen Stelle stehen.

Lösung: Stellen Sie sicher, dass die Pneumatikschläuche korrekt angeschlossen sind und dass der Kompressor korrekt läuft.

Problem: Das Förderband startet nicht bzw. stoppt zu früh.

Lösung: Überprüfen Sie, ob die Lichtschranken vor der Farberkennung und vor dem Auswerfer korrekt funktionieren und ob sie richtig angeschlossen sind. Achten Sie dabei auch auf die richtige Polarität des Fototransistors.