# Elektronik

Da dette emne er nyt for de fleste i gruppen, og heller ikke en del af stoffet for dette semester vil dette afsnit blive mere praktisk end teoretisk. Så i det følgende afsnit gennemgår vi opsætningen af driver-boardet og PLC’en

Driver boardet som vi benytter har 10 porte og 9 knapper. Portene har til formål at, forsyne driverboardet, styre en motor og få signaler fra PLC’en.

Driver boardet har 4 porte til en A og B fase, som bliver tilkoblet til en motor. ???

Forbindelsen mellem driver boardet og PLC’en sker gennem de 3 porte STEP, DIR, EN som vi forbinder til PLC’ens X3 modul. Der er også en +5V port i samme sektion som vi kobler til 24V.

Vi bruger 3 driver-boards da vi skal kontrollere 3 motor, hvor opsætningen for hvert board er identisk, men forskellige indgange. I tabellen under viser vi hvor de 3 porte fra driver boardet bliver tilkoblet til PLC’ens X3 modul. Da hvert driver board styre hver deres motor, nævner vi også hvilken akse hvert board styrer.

|  |  |
| --- | --- |
| X3 modul | |
| DO1 | Board x DIR |
| DO2 | Board x EN |
| DO3 | Board y DIR |
| DO4 | Board y EN |
| DO5 | Board z DIR |
| DO6 | Board z EN |
| DO9 (HIGH-SPEED) | Board x STEP |
| DO10 (HIGH-SPEED) | Board y STEP |
| DO11 (HIGH-SPEED) | Board z STEP |
| 24V | Forsyning til PLC |
| 24V | Forsyning til PLC |
| GND | GND til PLC |
| GND | GND til PLC |

Hele X3 modulet bruger vi til digital output og forsyning af PLC’en. Ved alle driver boardende bruger vi normale digital output for portene DIR(Direction) og EN(Enable), men alle STEP porte er tilsluttet high-speed digital output og det er for at vi kan skifte signalerne hurtigere og herved kører programmet hurtigere.

For at vi altid har samme start punkt efter hver kørsel har vi valgt at bruge kontakter på alle akserne. Kontakterne funktion er at give PLC’en besked om at blyanten er kørt tilbage i start position, og derved skal de tilsluttes til Nogle af PLC’ens digital input. PLC’en har digital inputs på X2 modulet, hvor vi har brugt følgende porte.

|  |  |
| --- | --- |
| X2 modul | |
| DI1 | SWITCH\_X |
| DI2 | SWITCH\_Y |
| DI3 | SWITCH\_Z |

De 9 knapper på driver boardet kan justere på spændingen driver boardet giver, motorens hastighed, hvor mange segmenter der er på en rotation og larm når motoren låser. Knapperne hedder som følgende, SW1 – SW3 og S1 – S6 og kan have værdien 0 eller 1.

SW1 – SW3 bestemmer hvor mange ampere driverboardet giver. Vi har valgt at køre med 1 ampere og det gør vi ved at stille SW1 og SW2 på 0 og SW3 på 1. Så får vi en output current på 1 ampere.

De motor vi bruger kan kører op til 2.8 ampere, men gennem en række test har vi fået bedst resultat ved at kører med 1 ampere.

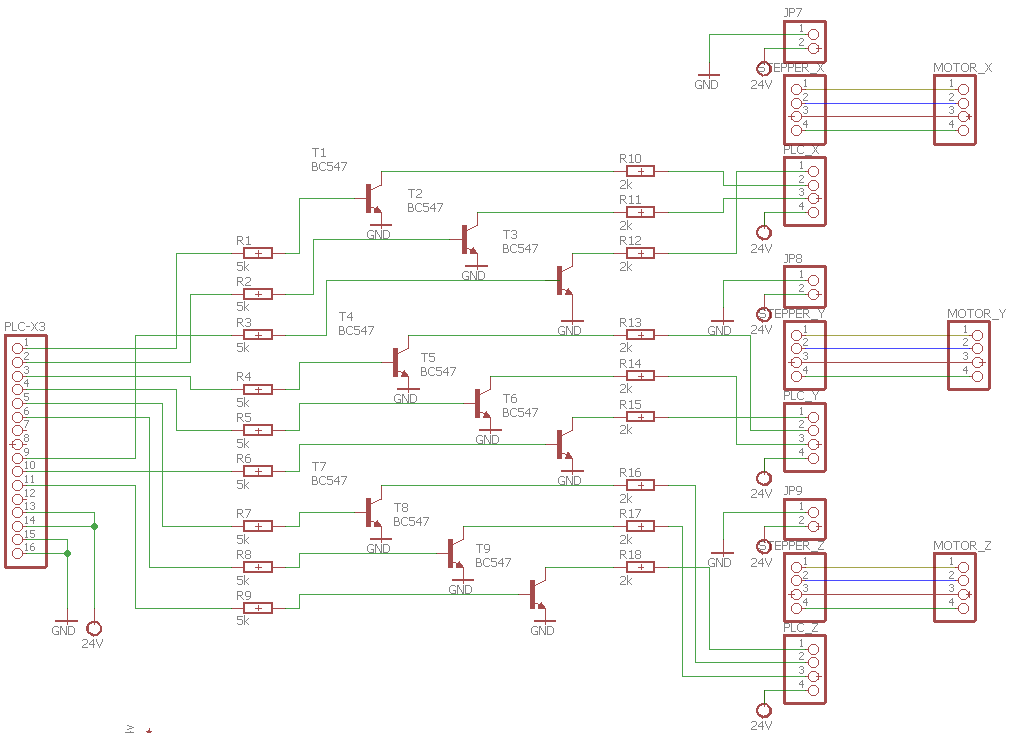
S5 og S6 hænger sammen og definere vores ”Static current”, som bestemmer hvor hårdt vores motor arbejder. Da vi gerne vil have et billede inden for en rimelig tid er S5 og S6 0 da motoren så køre på 100%.

S3 og S4 hænger sammen og definere ”Segments”, som bestemmer hvor præcis og detaljeret tegningen bliver. S3 og S4 har vi givet værdien 0, så vores motor kører med 200 steps på en rotation.

S1 og S2 definere ”Decay mode”, som bestemmer hvor meget lyd der kommer nok stepper motoren låser og hvor mange rystelser der er når motoren bevæger sig. S1 og S2 har fået værdien 1, som sætter ”decay mode” til 100% hvilket skulle mindste larm og rustelser så meget som muligt.

## Opsætning af elektrisk kredsløb

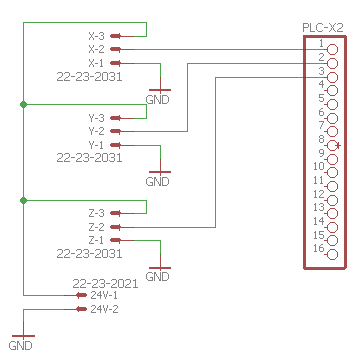
Det elektroniske kredsløb er der gjort få tanker om da holdet ikke har meget kendskab til elektronik. Primært skal der opstilles en forbindelse mellem PLC’en og de 3 driver-boards, som skal forbindes til de 3 motor. Det har vi gjort med følgende opstilling



Vi har fået fortalt at de transistorer vi bruger godt kan klare 5 millieampere, og da vi ved at PLC’en giver 24 volt bruger vi Ohms lov til at beregne modstanden mellem PLC’en og transistoren. Transistorer er opbygget af dioder og dermed er der et spændingsfald på 0.7 volt som skal med i vores modstandsberegning.

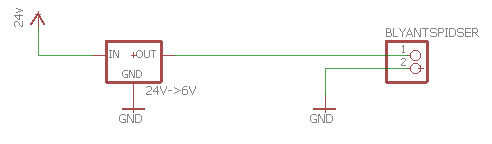
Derfor har vi valgt at bruge 5K modstand, men i det at vi gør det for vi ikke de 5 milliampere, men noget tæt på. Efter transistoren har vi sat en 2K modstand da det var oplyst i det datablad for driver-boardet som vi fik udleveret.

De 3 motor har 4 ledninger gul, blå, rød og grøn, som er i 2 par af gul og blå, og rød og grøn. Den gule og blå ledning har vi tilsluttes B fasen, hvor den gule går til b+ og den blå til b-. På samme måde har vi tilsluttes rød og grøn til A fasen, hvor den røde bliver tilsluttet til a+ og den grønne til a-.

For opsætningen af kontakterne som nævnt tidligere i elektroniksektionen har vi gjort følgende.

Kontakterne har 3 ledninger, en blå, en grå og en sort. Som vist på billedet har vi 3 kontakter, en X, Y og Z. ledningerne 3 på billedet repræsenterer den sorte ledningen og er sat til 24 volt. Ledningerne 2 er til signalet og skal tilsluttes PLC’en. Ledningerne 1 skal til GND.  
Forsyningen vi bruger skal selvfølgelig også have en ledning til GND.

En del af projektet er også at få en robotten til at spidse blyanten selv, så der skal også monteres en blyantspidser.



Da blyantspidseren kun kan klare 6 volt bliver vi nød til at bruge en stepdown til 6 volt, da vi kun har en strømforsyning som skal levere 24 volt til alle de andre komponenter. Så vi tilslutter en stepdown til 24 volt og til ground. Outputtet fra stepdown bliver så 6 volt, som vi kan tilslutte blyantspidseren. Blyantspidseren, skal også tilsluttes GND.

