



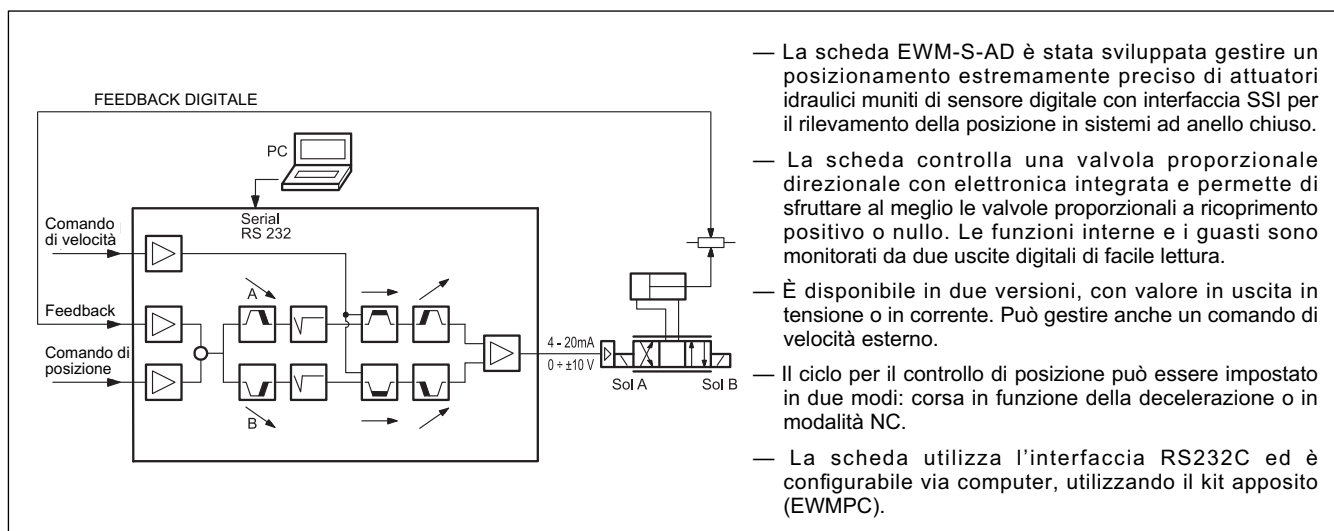
EWM-S-AD

SCHEDA PER IL CONTROLLO DELLA CORSA DI ATTUATORI CON FEEDBACK DIGITALE IN ANELLO CHIUSO

SERIE 10

**MONTAGGIO SU GUIDA TIPO:
DIN EN 50022**

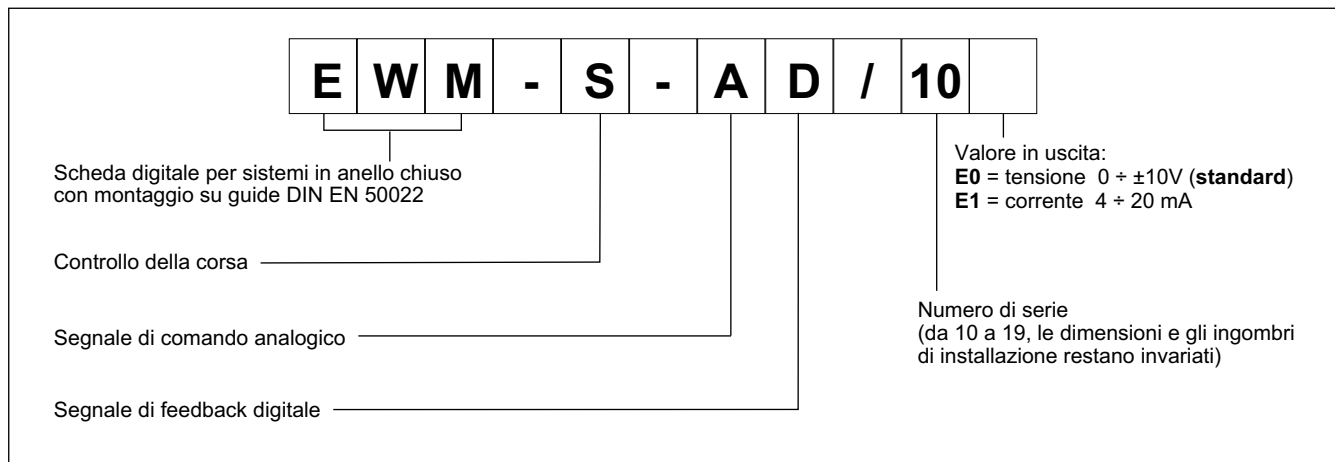
PRINCIPIO DI FUNZIONAMENTO



CARATTERISTICHE TECNICHE

Alimentazione elettrica	V CC	12 ± 30 ripple compreso, fusibile esterno da 1,0 A
Consumo di corrente	mA	100 + potenza consumata dal sensore
Segnale di comando	V mA	0 ± 10 (R _I = 25 kΩ) 4 ± 20 (R _I = 250 Ω)
Comando di velocità	V	0 ± 10 (R _I = 90 kΩ)
Segnale di feedback	SSI	Sensore digitale con interfaccia SSI
Segnale in uscita: - versione E0 - versione E1	V mA	±10 (carico massimo 5 mA) 4 ± 20 (carico massimo 390 Ω)
Precisione di posizionamento	%	± 2 bit della risoluzione del sensore
Interfaccia		RS 232 C
Compatibilità elettromagnetica (EMC): conforme alle norme 2004/108/CE		Emissioni EN 61000-6-3 Immunità EN 61000-6-2
Materiale contenitore		Poliammide termoplastico PA6.6 – classe di infiammabilità V0 (UL94)
Dimensione contenitore	mm	120(d) x 99(h) x 46(w)
Connettore		4x4 poli con terminale a vite – messa a terra tramite guida DIN
Campo temperatura di funzionamento	°C	-20 / +60
Grado di protezione		IP 20

1 - CODICE DI IDENTIFICAZIONE



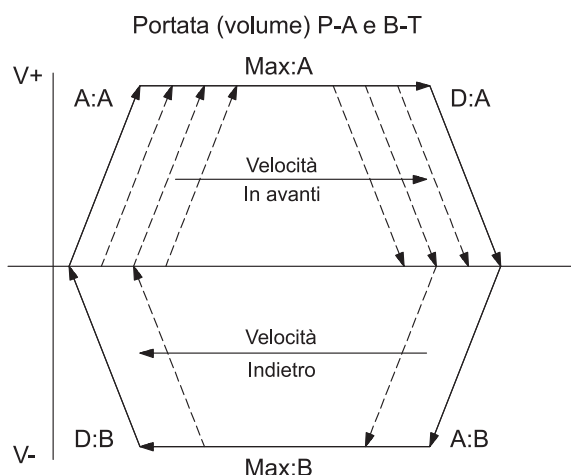
Questa scheda supporta il semplice posizionamento punto-a-punto con attuatori idraulici. Le caratteristiche della curva di decelerazione possono essere definite tramite il comando CTRL impostando un parametro lineare (LIN), o mediante la più vicina radice quadrata (SQRT) (par. 4, impostazioni).

La scheda ha un tempo ciclo di 1 ms e può lavorare in due modi:

A - controllo della corsa in funzione della decelerazione, dove il guadagno del sistema verrà regolato mediante i parametri D:A e D:B; Si ottiene una struttura di posizionamento con ottimizzazione dei tempi e stabilità molto elevata.

B - controllo numerico (NC), in cui il segnale di posizione viene generato a partire dall'errore di inseguimento.

La precisione nel posizionamento è spesso limitata dalla risoluzione del trasduttore e dalla portata della valvola idraulica installata. Perciò è fondamentale scegliere correttamente la valvola da applicare al sistema in fase di progetto, valutando attentamente come bilanciare i fattori di velocità e precisione richiesti.



Un trasduttore digitale misura la posizione dell'attuatore, che viene comparata con la posizione richiesta. La posizione richiesta è assegnata attraverso un potenziometro esterno o presettata attraverso un ingresso analogico proveniente da un controllore esterno (PLC). E' possibile definire la velocità fornita come ingresso.

2 - CARATTERISTICHE FUNZIONALI

2.1 - Alimentazione

La scheda richiede un'alimentazione elettrica compresa tra 12 e 30 V CC, come previsto dalla direttiva EMC.

Tutte le induttanze relative alla stessa alimentazione elettrica (relè, valvole), devono essere provviste di protezione contro sovratensione (varistori, ponti di wheel).

Si raccomanda di utilizzare alimentazione elettrica regolata (lineare o in modalità switching), sia per la scheda, sia per i sensori.

2.2 - Protezioni elettriche

La scheda è dotata di filtri RC e tutti gli ingressi e le uscite sono protetti da sovratensioni grazie a soppressori a diodi.

2.3 - Ingressi digitali

La scheda accetta segnali in ingresso in tensione a $12 \pm 24V$, con corrente $< 50mA$; livello basso $< 2V$, livello alto $> 10V$. Attenersi allo schema di cablaggio al paragrafo 8.

2.4 - Segnale di comando (posizione)

La scheda accetta un segnale analogico in tensione o in corrente ($0 \pm 10V$ con $R_1 = 25 k\Omega$ oppure $4 \pm 20mA$ con $R_1 = 250 \Omega$).

2.5 - Comando di velocità

La scheda accetta un segnale analogico in tensione $0 \pm 10 V$ con $R_1 = 90 k\Omega$, oppure si può impostare la velocità via software.

2.6 - Segnale di feedback in ingresso

La scheda accetta un ingresso digitale feedback da qualsiasi sensore con interfaccia SSI. Bit, codice e risoluzione sono programmabili via software (vedi tabella parametri). La risoluzione max del sensore è 0,001 millimetri.

2.7 - Uscite analogiche

Versione E0: segnale in uscita in tensione, da 0 a $\pm 10V$.

Versione E1: segnale in uscita in corrente $4 \pm 20 mA$.

È presente un'uscita analogica $0 \pm 10V$ per il monitor del sensore SSI ai Pin 17 e 18.

2.8 - Uscite digitali

Sono disponibili due segnali digitali in uscita, INPOS e READY, che vengono visualizzati tramite i led sul frontalino.

Livello basso $< 2V$, livello alto $> 10V$ max $50mA$ con carico 200Ω .



3 - LED

Sulla scheda sono presenti due led: VERDE e GIALLO.

VERDE: Mostra se la scheda è pronta.

ON - Scheda alimentata

OFF - Assenza di alimentazione

LAMPEGGIANTE - Segnalazione di guasto (interno o 4...20mA).
Solo se SENS = ON

GIALLO: Segnale di controllo di errore.

ON - Nessun errore

OFF - Errore rilevato, dipendente da un errore parametrico.

4 - IMPOSTAZIONI

Sulle schede EWM i parametri si impostano esclusivamente via software. Infatti, connettendo la scheda a un pc, il software automaticamente riconosce la versione della scheda e mostra la tabella contenente tutti i parametri a disposizione, i loro comandi, le impostazioni di default, le unità di misura e una spiegazione breve dei comandi stessi e del loro utilizzo (si veda la tabella come esempio).

I parametri variano a seconda della versione della scheda.

TABELLA PARAMETRI

Comando	Parametro	Defaults	Unità	Gruppo	Descrizione
LG x	x= DE GB	GB	-	STD	Permette di cambiare la lingua dei testi di aiuto
MODE x	x=STD EXP	STD	-	STD	Permette di selezionare il GRUPPO dei parametri
TS x	x= 5... 30	10	0,1 ms	EXP	Permette di modificare il tempo di campionamento del controllo
STROKE x	x= 10... 10000	100	mm	STD	Lunghezza del cilindro o campo di misura del sensore di posizione
VS x	x= EXT INT	INT	-	STD	Commutazione tra velocità interna ed esterna preimpostata.
VELO x	x= 1... 10000	10000	0,01%	STD	Limitazione interna della velocità. Questa limitazione è attiva quando il comando vs è impostato su INT. Se vs è EXT corrisponde alla velocità esterna preimpostata.
VRAMP x	x= 10... 5000	200	ms	VS=EXT	Rampa per ingresso di velocità
VMODE x	x= SDD NC	SDD	-	EXP	Attivazione del generatore NC. SDD: è attiva la corsa dipendente dalla decelerazione. la velocità predefinita limita il segnale di uscita. NC: il punto di posizionamento richiesto è definito da un generatore di profilo e gli assi si portano nella posizione di destinazione con la velocità definita.
VMAX x	x= 1... 3000	50	mm/s	VMODE=NC	Velocità massima in NC mode.
EOUT x	x= -10000... 10000	0	0,01%	EXP	Attivazione del controllo del segnale di errore in uscita. Quando si verifica un errore di input il controllo genererà sull'uscita pin 15/16 un segnale di comando pari al valore di 'EOUT'. Un valore inferiore a 100 disattiva questa funzione.
POL x	x= - +	+	-	STD	Modifica la polarità del segnale in uscita. Tutti gli aggiustamenti sulle bocche A e B dipendono dalla polarità in uscita. La polarità corretta va definita a priori.
SENS x	x= ON OFF AUTO	AUTO	-	STD	Attiva il sensore e il sistema di controllo dei malfunzionamenti.
AIN:W AIN:X	A= -10000... 10000 B= -10000... 10000 C= -500... 10000 X= V C	A: 1000 B: 1000 C: 0 X: V	-	STD	Selezione dell'uscita analogica. W e X per gli ingressi, V = tensione e C = corrente. Con i parametri a, b e c gli ingressi possono essere scalati (uscita = a / b * (ingresso - c)). Per effetto della programmazione del valore x al valore C (x = C) l'ingresso corrispondente sarà cambiato automaticamente in corrente.
A:A x A:B x	x= 1... 5000 x= 1... 5000	100 100	ms ms	STD	Tempo di accelerazione dipendente dalla direzione del flusso. A indica l'uscita analogica sul pin 15 e B indica l'uscita analogica sul pin 16. Normalmente, A indica flusso P-A, B-T e B indica flusso P-B, A-T.
D:A x D:B x D:S x	x= 1... 10000 x= 1... 10000 x= 1... 10000	25 25 10	mm mm mm	VMODE=SDD	Distanza di decelerazione dipendente dalla direzione del flusso. Il guadagno dell'anello è calcolato a partire dalla distanza impostata. Guadagno anello = STROKE / D:A o STROKE / D:B.
V0:A x V0:B x	x= 1... 200 x= 1... 200	10 10	1/s 1/s	VMODE=NC	Guadagno dell'anello per la modalità NC: D:A = VMAX / V0:A e D:B = VMAX / V0:B Guadagno anello = STROKE / D:A o STROKE / D:B.
CTRL x	x= lin sqrt1 sqrt2	sqrt1	-	STD	Selezione della funzione di controllo (NOTA): lin = controllo lineare della bocca P sqrt1 = curva dei tempi di decelerazione ottimizzata sqrt2 = sqrt1 con più alto guadagno in posizionamento
HAND:A x HAND:B x	x= -10000... 10000 x= -10000... 10000	3330 -3330	0,01% 0,01%	STD	Livello del segnale di uscita in modalità manuale.

MIN:A x	x= 0... 6000	0	0,01%	STD	Compensazione di banda morta per ricoprimento positivo di valvole proporzionali. Una buona regolazione permette l'incremento della precisione di posizionamento.
MIN:B x	x= 0... 6000	0	0,01%		
MAX:A x	x= 3000... 10000	10000	0,01%	STD	Limitazione per il valore massimo dell'uscita di controllo.
MAX:B x	x= 3000... 10000	10000	0,01%		
TRIGGER x	x= 0... 4000	200	0,01%	STD	Punto di attivazione della compensazione della banda morta (min). Utile anche per ridurre la sensibilità di posizionamento con valvole di controllo.
OFFSET x	x= -4000... 4000	0	0,01%	STD	Valore che va aggiunto al controllo di errore (valore richiesto - valore effettivo + offset). Con questo parametro si compensa l'errore di punto zero.
INPOS x	x= 2... 200000	200	μm	STD	Intervallo per il segnale InPos (stato dell'uscita) (NOTA)

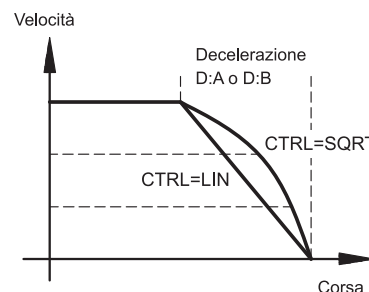
NOTA sul comando INPOS: Questo comando definisce la finestra in relazione alla corsa in cui è indicato il segnale INPOS. La zona monitorata è derivata dal valore nominale di set-point meno la metà del valore 'Inpos' fino al valore nominale di set-point più la metà del valore 'Inpos'. Il controllo di posizione non è influenzato da questo messaggio. Il controllo rimane sempre attivo. In modalità NC questo messaggio deve essere interpretato alternativamente come errore di inseguimento.

NOTA sul comando CTRL: Questo comando controlla la caratteristica di frenatura dell'asse idraulico. Con valvole proporzionali a ricoprimento positivo in genere si utilizza uno dei due parametri SQRT, che linearizzano la curva di portata non lineare tipica di queste valvole. Con valvole proporzionali a ricoprimento zero è possibile usare la funzione LIN o SQRT1 in funzione del tipo di applicazione. Il guadagno progressivo della caratteristica SQRT1 permette un posizionamento accurato.

A seconda della funzione utilizzata, lo spazio di frenatura può essere lungo, e questo aumenta anche il tempo totale della corsa.

LIN: Curva lineare (il guadagno corrisponde a 10000 / d;i)

SQRT*: Funzione quadratica per il calcolo della curva di decelerazione. SQRT1: con errore minimo. il guadagno corrisponde a 30000 / d;i ; SQRT2: il guadagno corrisponde a 50000 / d;i



PARAMETRI AGGIUNTIVI PER SENSORE SSI

Comando	Parametri	Defaul	Unità	Gruppo	Descrizione
INPX x	x= ANA SSI	ANA	-	STD	Permette di selezionare il tipo corrente di sensore utilizzato.
SSI:OFFSET x	x= -1000000... 1000000	0	μm	INPX=SSI	Offset di posizione. Viene utilizzato per l'azzeramento del sensore nel punto zero.
SSI:POL x	x= + -	+	-	INPX=SSI	Polarità del sensore. Tramite questo comando si può cambiare la polarità al fine di invertire la direzione di lavoro del sensore. Anche il segno del parametro SSI:OFFSET va regolato di conseguenza.
SSI:RES x	x= 100... 10000	500	10 nm	INPX=SSI	Risoluzione del sensore di posizione. L'unità di misura è 0,01 μm pertanto per esempio se il sensore ha risoluzione 1 μm va inserito il valore 100.
SSI:BITS x	x= 8... 31	24	bits	INPX=SSI	Lunghezza dei dati del sensore in bits.
SSI:CODE x	x= GREY BIN	GREY	-	INPX=SSI	Tipo di codifica dei dati del sensore.

5 - INSTALLAZIONE

La scheda è adatta per il montaggio su guide tipo DIN EN 50022.

Per l'alimentazione e il collegamento al solenoide della versione M2 si raccomanda di utilizzare cavi con sezione 0,75 mm² per distanze fino a 20 m e cavi con sezione 1,00 mm² per distanze fino a 40m. L'alimentazione dell'amplificatore M2 è separata da quella della scheda. Per le altre connessioni si consiglia di utilizzare cavi in guaina schermata collegata a massa solo lato scheda.

NOTA: Per rispettare i requisiti di EMC è importante che il collegamento elettrico sia strettamente conforme allo schema di collegamento riportato ai paragrafi 7 e 8 di questo catalogo.

Come regola generale la valvola ed i cavi di collegamento dell'unità elettronica devono essere mantenuti il più possibile distanti da fonti di disturbo quali cavi di potenza, motori elettrici, inverter e teleruttori.

In ambienti a forte emissione elettromagnetica è opportuno utilizzare cavi schermati per tutte le connessioni.

6 - SOFTWARE KIT EWMPC/10 (cod. 3898401001)

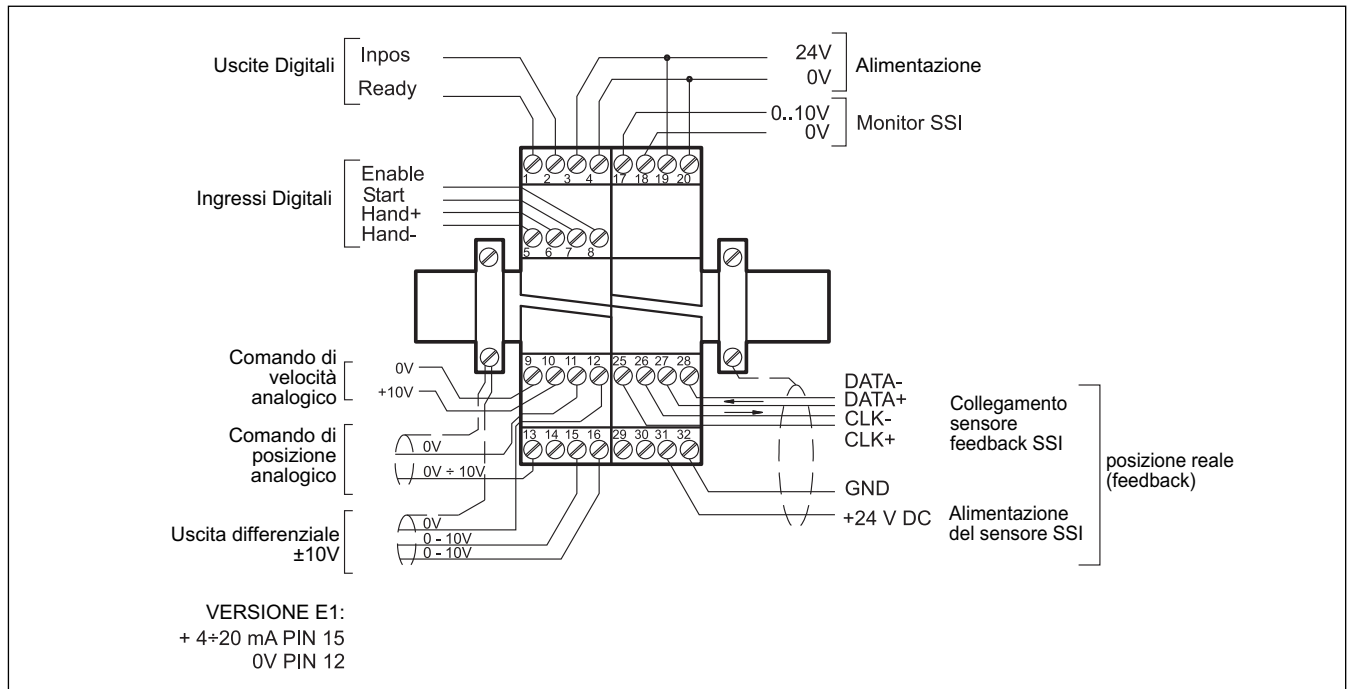
Il kit del software include un cavo USB (di lunghezza di 2 m) per collegare la scheda a un computer e il software.

Durante la fase di riconoscimento, il software rileva tutte le informazioni dalla scheda e genera automaticamente la tabella degli ingressi.

Inoltre utilizza alcune funzioni, (configurazione del baud rate, la modalità di controllo remoto, il salvataggio e l'analisi dei dati per successive valutazioni) per velocizzare la procedura di installazione.

Il software è compatibile con il sistema operativo Microsoft XP®.

7 - SCHEMA DI CABLAGGIO



SEGNALI DIGITALI IN INGRESSO E IN USCITA

- PIN 1** Segnale d'uscita READY - LED verde
 Funzionamento generale. Il comando ENABLE è attivato e il sensore non rileva errori.
- PIN 2** Segnale d'uscita STATUS
 Monitoraggio dell'errore di controllo (INPOS). Dipendendo dal comando di INPOS, l'uscita viene disattivata quando la differenza di posizionamento è maggiore della finestra di compensazione
 L'uscita è attiva solamente se START = ON
- PIN 5** INGRESSO HAND-
 Modalità manuale (START = OFF): gli assi si muovono con la velocità programmata. In seguito alla disattivazione, la posizione di comando viene impostata come posizione attuale.
- PIN 6** Ingresso HAND+:
 Modalità manuale (START = OFF): gli assi si muovono con la velocità programmata. In seguito alla disattivazione, la posizione di comando viene impostata come posizione attuale.
- PIN 7** Segnale d'ingresso START (RUN)
 Il controllo del posizionamento è attivato; il segnale di posizione di comando analogico esterno diventa il segnale di posizione attuale. Se il segnale d'ingresso viene spento durante il movimento, la posizione di comando viene definita come il valore attuale più una corsa di decelerazione di emergenza.
- PIN 8** Segnale d'ingresso ENABLE
 Questo segnale d'ingresso digitale inizializza l'applicazione. Il segnale di uscita analogico viene attivato e il segnale READY indica che tutti i componenti sono pronti a lavorare correttamente. La posizione di target viene impostata al valore della posizione attuale e il sistema è controllato in anello chiuso.

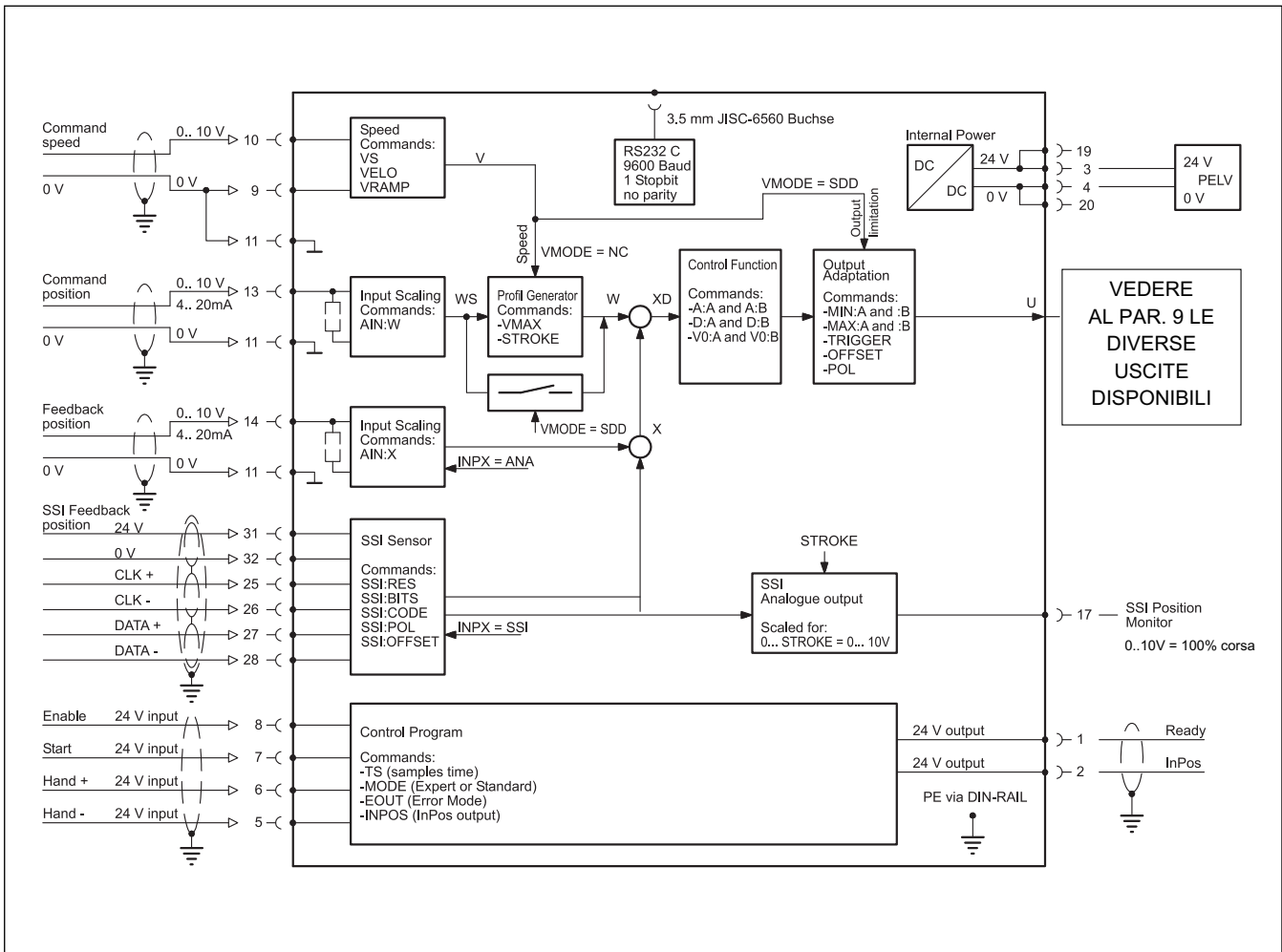
SEGNALI ANALOGICI IN INGRESSO

- PIN 9/10** Comando esterno di velocità (V).
 Intervallo compreso tra 0 e 100%, corrisponde a 0 + 10V
- PIN 13/11** Comando di posizione (WL)
 Intervallo compreso tra 0 e 100%, corrisponde a 0 + 10V o a 4 + 20 mA

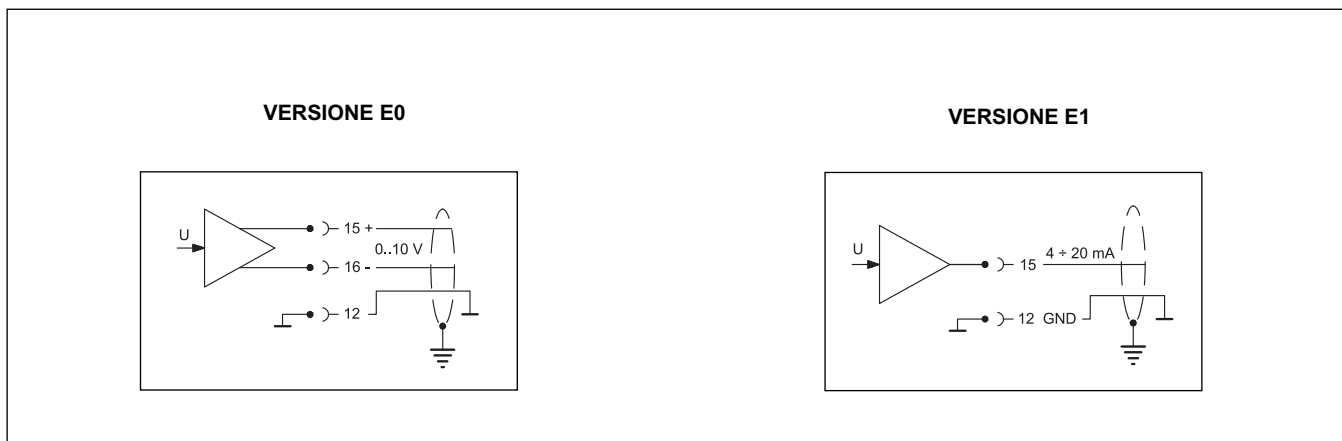
SEGNALI ANALOGICI IN USCITA

- PIN 15/16** Segnale d'uscita differenziale (U)
 ±100% corrisponde a ±10V di tensione differenziale
 Versione E1: segnale d'uscita in corrente ±100% corrisponde a 4 + 20mA (PIN 15 e PIN 11)
- PIN 17/18** Monitor del sensore di posizione SSI. 0 + 10V

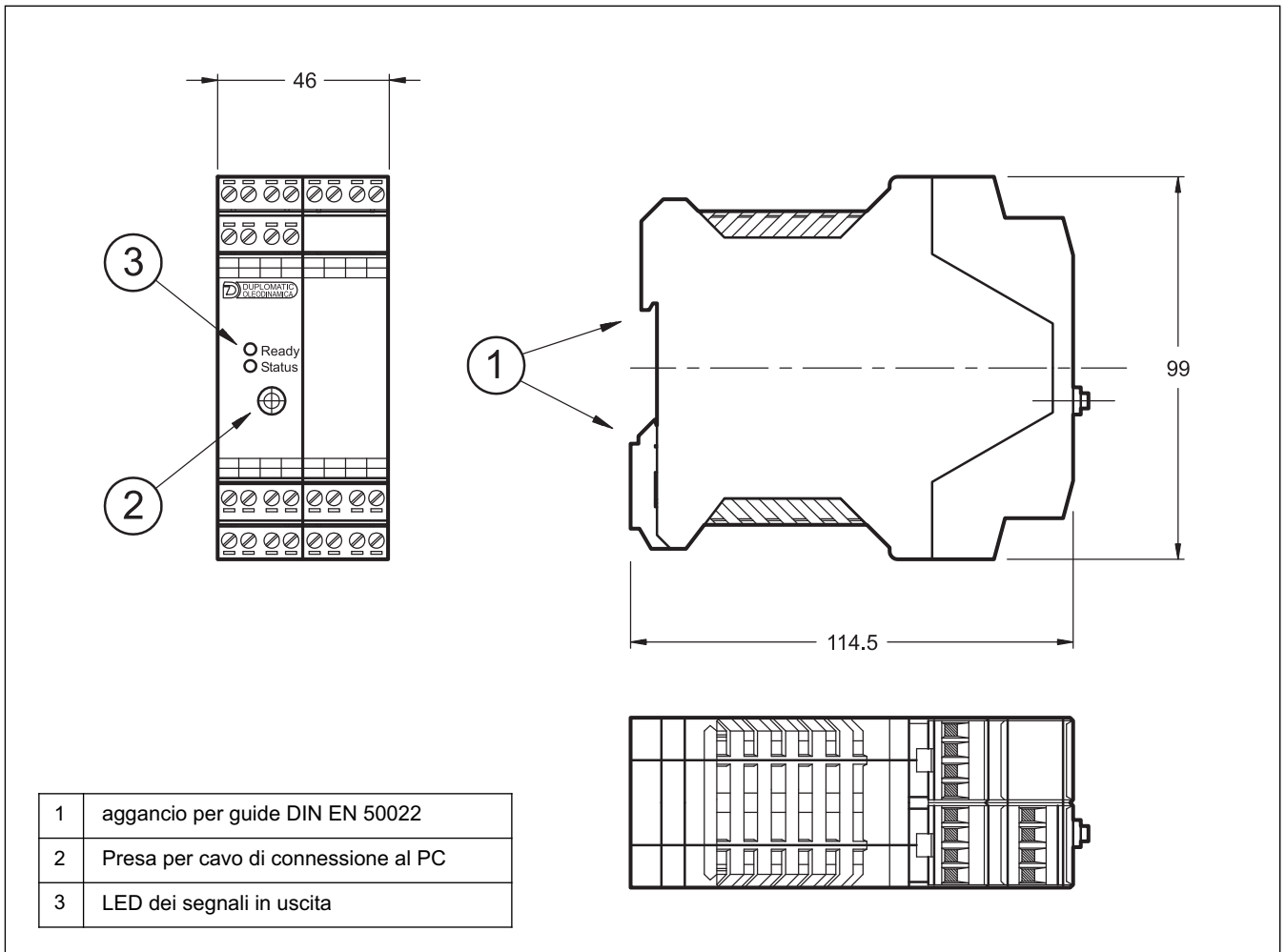
8 - CIRCUITO SCHEDA E SCHEMA DI COLLEGAMENTO



9 - SEGNALI IN USCITA DISPONIBILI SULLE VARIE VERSIONI



10 - DIMENSIONI DI INGOMBRO E INSTALLAZIONE





EWM-S-AD

SERIE 10



DIPLOMATIC OLEODINAMICA S.p.A.
20015 PARABIAGO (MI) • Via M. Re Depaolini 24
Tel. +39 0331.895.111
Fax +39 0331.895.339
www.diplomatic.com • e-mail: sales.exp@diplomatic.com

