

Rexroth IndraDrive – firmware

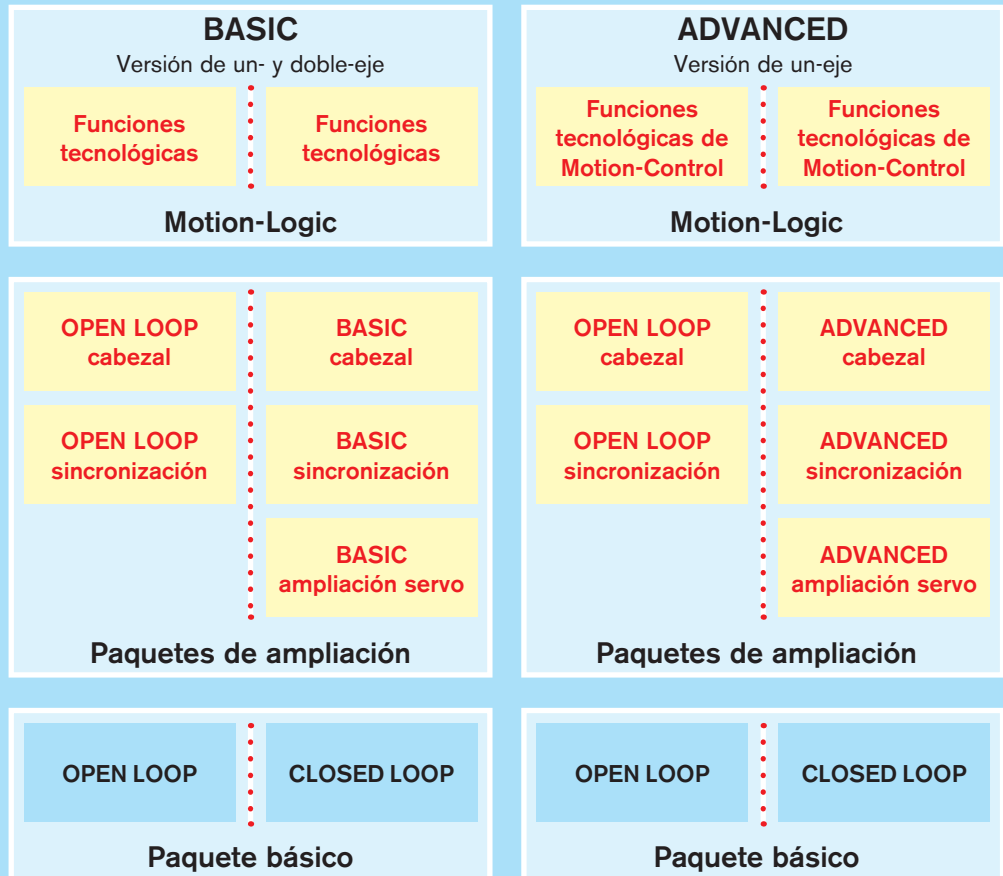
El firmware se puede configurar de forma que se adapte a su aplicación, se disponen de los siguientes distintos tipos de firmware:

- Paquete Basic OPEN LOOP (aplicaciones de convertidor de frecuencia)
- Paquete Basic CLOSED LOOP (aplicaciones servo y de convertidor de frecuencia)
- Paquetes de ampliación (opción)
- Motion-Logic (opción IndraMotion MLD)

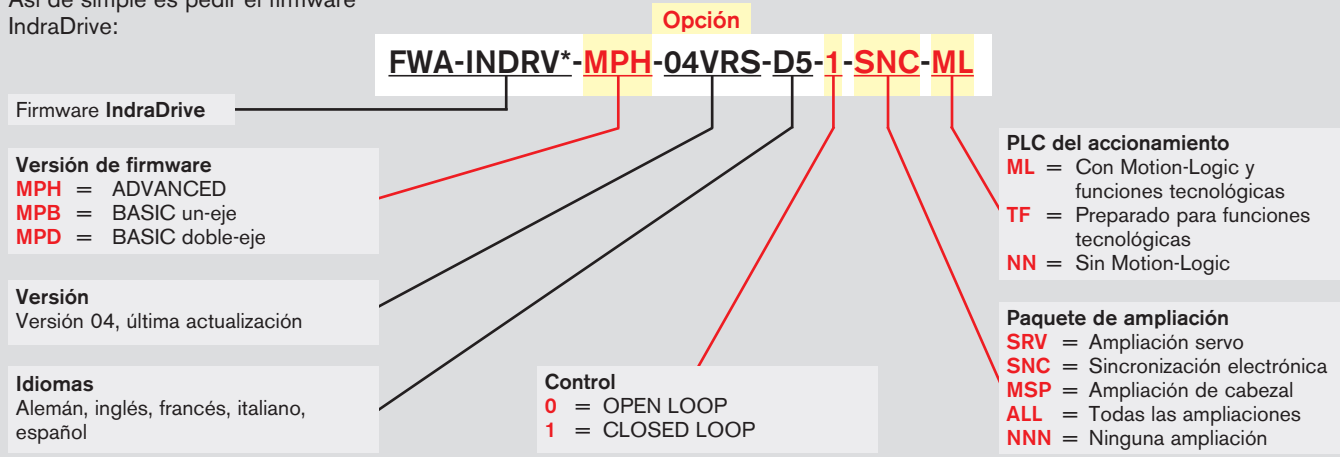
El paquete básico es normalmente suficiente para solucionar la mayoría de las aplicaciones de accionamiento estándar, desde el sencillo control V/f hasta en el funcionamiento en modo de posicionamiento.

Distintos paquetes de ampliación le ofrecen además las opciones de sincronización electrónica, servofunciones adicionales y operación en modo de cabezal.

E Motion-Logic libremente programable con el PLC integrado según IEC 61131-3 y las funciones tecnológicas preparadas para su directo empleo, le permiten realizar de forma sencilla los procesos de máquina complejas.



Así de simple es pedir el firmware IndraDrive:





Funcionalidad a medida

- | Todas las funciones estándar están incluidas en el paquete básico
- | Ampliaciones de funciones individuales
- | Funciones tecnológicas específicas según el sector de trabajo
- | Motion-Logic conforme a IEC integrada

Sus ventajas

Paquete básico	BASIC		ADVANCED	
	OPEN LOOP	CLOSED LOOP	OPEN LOOP	CLOSED LOOP
Funciones básicas				
Control general del motor con característica V/f, incl. compensación de deslizamiento, compensación I x R y protección de vuelco				
Control orientado de campo, sin feedback				
Placa de tipo electrónica				
Ajuste automático del circuito de control	●	●	●	●
Generador de valores nominales para la optimización de control				
Desplazamiento hasta el tope fijo				
Reacción de error ajustable				
Control de freno				
Función de osciloscopio				
Funciones básicas OPEN LOOP				
Generador de rampa de velocidad	●	●	●	●
Función de potenciómetro motorizado				
Funciones básicas CLOSED LOOP				
Control de posición, velocidad y par				
Referenciado guiado por accionamiento				
Posicionamiento guiado por accionamiento				
Interpolación interna del accionamiento				
Posicionamiento en modo de registro		●		●
Limitación de posición, velocidad y par				
Desplazamiento hasta tope fijo				
Ajuste automático de la conmutación				
Punto de conmutación con conexión y desconexión umbral				
Emulación de encoder, incremental o absoluto (formato SSI)				

Paquetes de ampliación	BASIC		ADVANCED	
	OPEN LOOP	CLOSED LOOP	OPEN LOOP	CLOSED LOOP
Ampliación servo				
Compensación sencilla del juego de inversión	-	●	-	●
Corrección de error de eje	-	-	-	●
Corrección de error de cuadrante	-	-	-	●
Compensación del par de fricción	-	●	-	●
Palpador de medición con parada rápida	-	1	-	2
Mecanismo de levas dinámico	-	●	-	●
Cabezal				
Cambio de juegos de parámetros	●	●	●	●
Modo de funcionamiento posicionado de cabezal	-	●	-	●
Accionamiento guiado para el cambio del engranaje	-	-	-	●
Sincronización				
Sincronización de velocidad	●	●	●	●
Sincronización angular	-	●	-	●
Modo de funcionamiento rueda de medición	-	●	-	●
Eje maestro real y virtual	●	●	●	●
Disco de levas (especificación según tabla)	-	●	-	●
Disco de levas (especificación analítica)	-	-	-	●
Palpador de medición de tiempo	1	-	1	-
Palpador de medición con función de sincronización	-	1	-	2
Mecanismo de levas dinámico	-	●	-	●
Motion-Logic				
	OPEN LOOP	CLOSED LOOP	OPEN LOOP	CLOSED LOOP
IndraMotion MLD				
Libremente programable según IEC 61131-3				
Sistema de programación AWL, ST, AS, KOP, FUP				
4 tareas de usuario: periódico, libre o controlado por evento	● ¹⁾	● ¹⁾	●	●
Librerías: específicas del sistema, específicas del accionamiento, PLCopen				
Soporte de librerías de cliente				
Paquetes tecnológicos orientados al proceso				

¹⁾ Los elementos de control BASIC tienen unas prestaciones limitadas