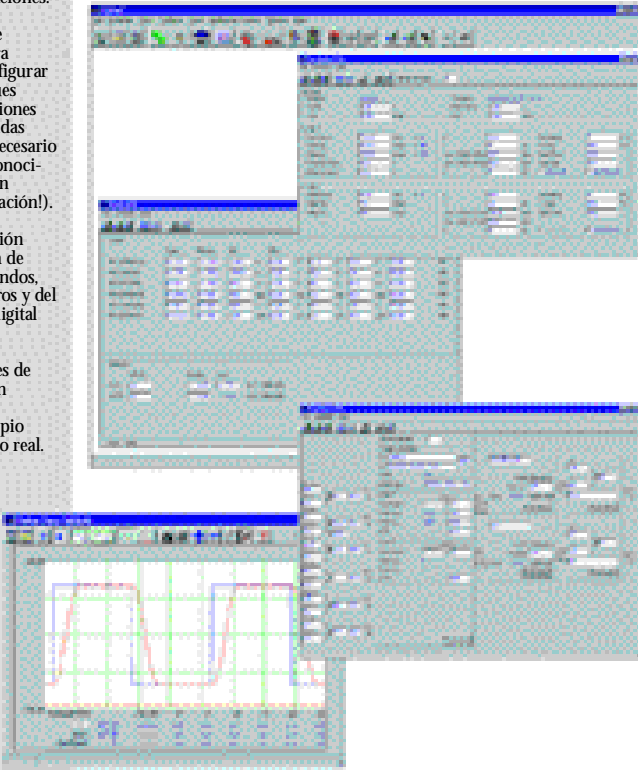


Una herramienta para todas las aplicaciones.

Editor de estructura para configurar los bloques con funciones predefinidas (no es necesario poseer conocimiento en programación!).

Una edición completa de los comandos, parámetros y del control digital de I/O.

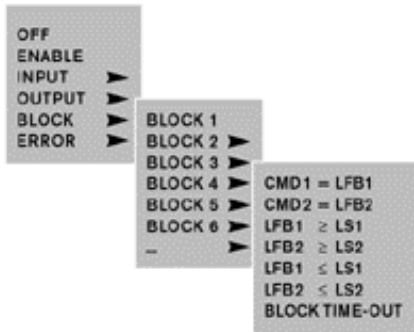
Funciones de grabación de datos y osciloscopio en tiempo real.



Software de Interface

Perfil de movimiento por condiciones iniciales

Los perfiles de movimiento se pueden configurar a través de condiciones iniciales y de 1 a 32 bloques de función. Para cada bloque se encuentran disponibles dos condiciones iniciales.



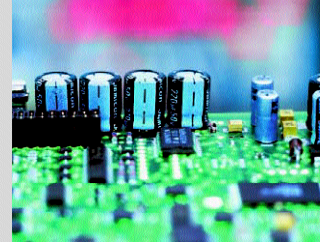
Manejo simple, no es necesario poseer conocimiento en programación. Flexibilidad para crear perfiles de movimiento. La configuración se genera en una PC, utilizando el software de interface BODAC, y luego se almacena en la memoria Flash de HACD.

Rexroth
Bosch Group

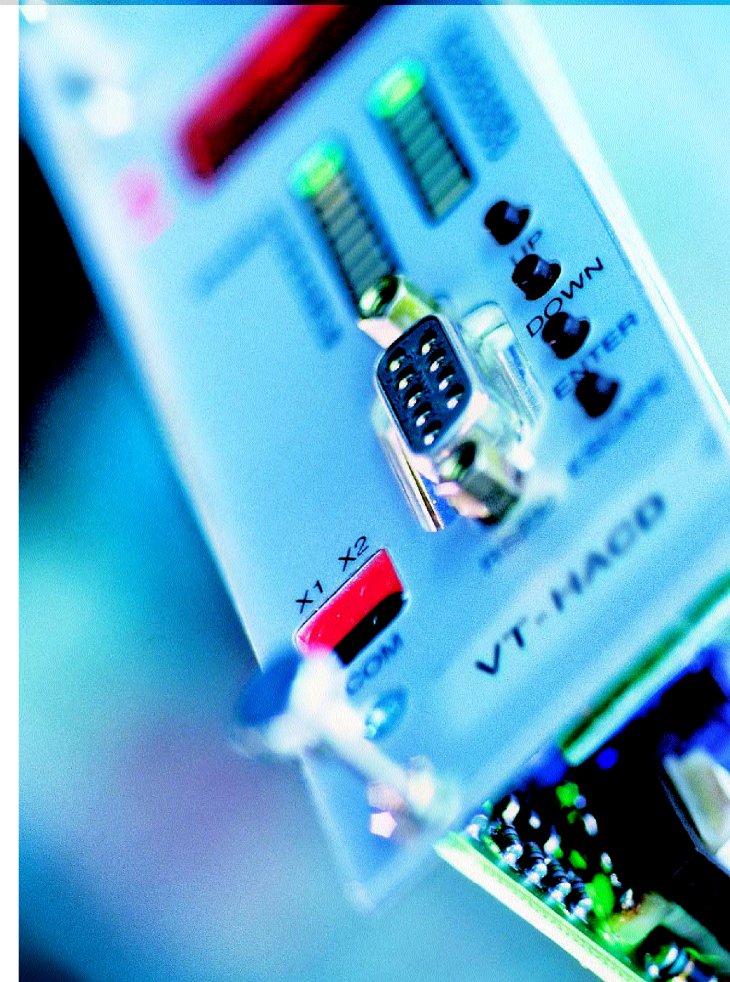
Rexroth
Bosch Group

Bosch Rexroth AG
97814 Lohr am Main, Germany
info@boschrexroth.de
www.boschrexroth.com

HACD - Controlador
Electrónico Digital
para Lazo Cerrado



para Accionamientos Hidráulicos y Electrohidráulicos



Impreso en Argentina
RS 30143-P/10.04

Bloques con funciones predefinidas

Se pueden obtener perfiles complejos utilizando hasta 32 bloques

Algoritmos de control optimizados para los ejes hidráulicos

La configuración se puede optimizar para una amplia variedad de dispositivos hidráulicos

Retroseñal analógica y digital

Procesamiento de señales complejas

Generador de rampa

Conexión por bus de campo. (CANopen)

Se pueden construir aplicaciones utilizando bloques con funciones pre-definidas. No es necesario poseer conocimientos de programación.

Existen parámetros de control y comandos para cada bloque, además de una amplia variedad de condiciones (configuradas desde una PC a través de un software de interface). Ejemplos de condiciones inicio:estado o comandos digitales, comparación de señales analógicas, finalización del tiempo de parada momentánea.

Controladores PIDT1 con control de estado variable. Cada parámetro se puede habilitar o deshabilitar según sea necesario. También se pueden seleccionar por bloque. El control puede accionarse tanto para lazo abierto como para lazo cerrado, independientemente en cada bloque.

Las características optimizadas de la válvula se pueden seleccionar desde una base de datos predefinida. También se encuentran disponibles otras características, tales como: salto de solapamiento, salto de corredera, y velocidad residual.

Se pueden utilizar sensores incrementales y de tipo SSI como así también sensores analógicos de voltaje / corriente.

Para procesar señales se pueden utilizar funciones matemáticas (suma, resta, multiplicación, división) y funciones booleanas (mínimo, máximo, límite)

El controlador puede generar rampas con curva del tipo S (tanto ascendente como descendentes) para aceleración y desaceleración. Los parámetros de la rampa se pueden seleccionar siguiendo el patrón bloque a bloque o se pueden controlar con señales externas analógicas.

HACD controlador digital de Rexroth

- se puede configurar fácilmente
- comunicación integral vía bus de campo
- presentación en Euroformato

Pantalla alfanumérica y pulsadores: Permite ver y modificar parámetros. Permite ver comandos y valores reales. Diagnóstico.

LED's Permiten visualizar el estado de las entradas y salidas digitales.

Interface serial para conexión a PC con software de interface.

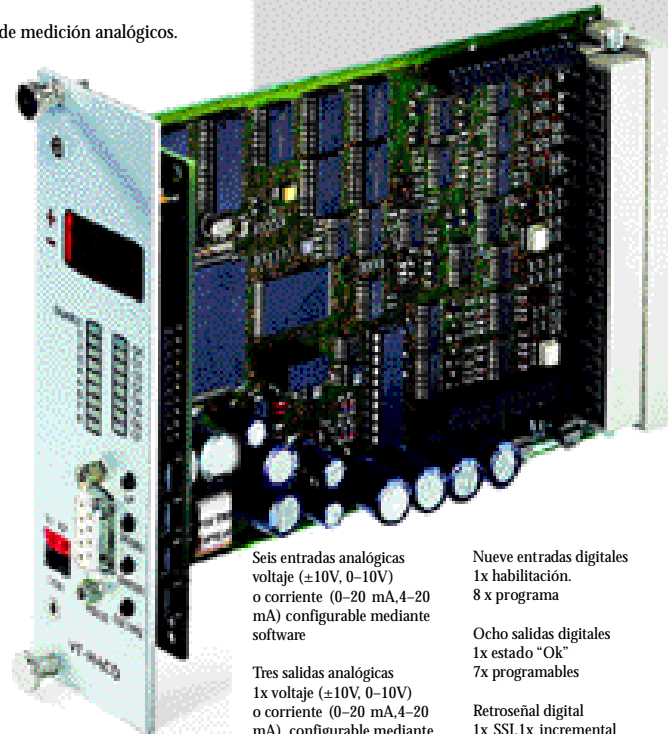
Puntos de medición analógicos.

La tarjeta HACD se utiliza como controlador para uno o dos lazos de control cerrado. Se puede utilizar como tarjeta generadora de señal para generar, relacionar y normalizar señales. Es posible crear aplicaciones relacionando las funciones predefinidas.

Con una simple configuración el usuario podrá lograr:

- Movimiento controlado en lazo abierto.
- Control de posición en lazo cerrado.
- Control de velocidad en lazo cerrado.

- Control de fuerza / presión en lazo cerrado.
- Control alternativo (HACD con solamente dos lazos cerrados de control. No es necesario poseer mayor conocimiento en programación. Los algoritmos de control de lazo cerrado y abierto que se encuentran optimizados de acuerdo con los requerimientos hidráulicos le ayudan a alcanzar las características óptimas del accionamiento individual.



Seis entradas analógicas voltaje ($\pm 10V$, 0-10V) o corriente (0-20 mA, 4-20 mA) configurable mediante software

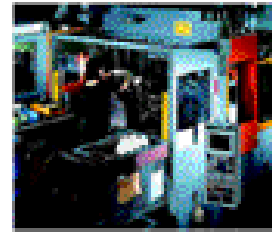
Tres salidas analógicas 1x voltaje ($\pm 10V$, 0-10V) o corriente (0-20 mA, 4-20 mA), configurable mediante software 2 x Voltaje ($\pm 10V$, 0-10V)

Nueve entradas digitales 1x habilitación. 8 x programa

Ocho salidas digitales 1x estado "Ok" 7x programables

Retroseñal digital 1x SSI, 1x incremental CAN Bus

Ejemplos de aplicaciones



Ej.:máquinas procesadoras de plásticos



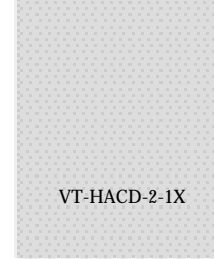
Ej.:maquinarias herramienta



Ej.:maquinaria en general para el sector de la construcción



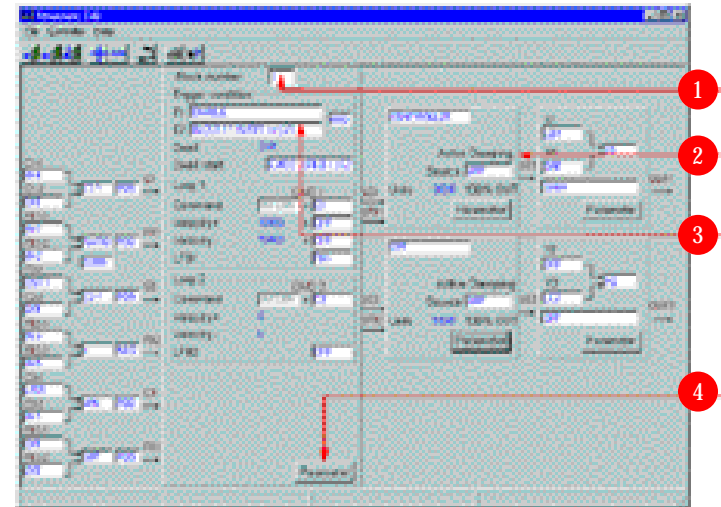
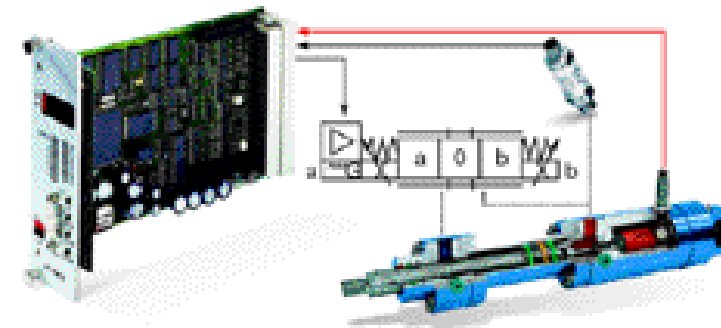
Ej.:planta de producción



VT-HACD-2-1X

Tarjeta de control / generador de comandos con dos lazos de control

– Opcional: con accionamiento integrado en la válvula.



1 Selección de 1 a 32 bloques a ser editados

2 Selección "Active damping" (control de la variable de estado)

3 Selección de dos condiciones iniciales para el bloque seleccionado

4 Selección y configuración de los parámetros de comando y control. El modo "Override" se encuentra disponible para cada lazo. Eso permite la transferencia sin saltos entre el control de la posición y de la presión.