



Az MS-7600 két független egységből, egy automatikus osztályozó robotból és egy lineáris pozicionáló mechatronikai gyakorló modulból áll. A két modul közvetlenül vezérelhető egy PLC-310 egységgel, vagy más PLC-vel a kezelői felületen található digitális be- és kimeneti portok segítségével. Mindegyik modul legalább tíz gyakorlatra ad lehetőséget, kezdve a mechatronikai elemek karakterisztikájától egy teljes mechatronikai rendszer vezérléséig. A rendszer hatékony módszert kínál az ipari automatizálás megértésére, elsajátítására.



PLC-310-el

Főbb tulajdonságok

- Hordozható mechatronikai gyakorló rendszer egyszerű lehetőséget biztosítva a gyakorlatok kivitelezésére
- 4-mm-es biztonsági dugaszok és hüvelyek az érintésvédelmi követelményeket kielégítő csatlakozásokhoz
- Be- és kimenetek állapotjelzése LED-ekkel
- Színes I/O csatlakozó hüvelyek a különböző portokhoz - sárga hüvelyek a bemenő jelekhez, kék hüvelyek a kimenő jelekhez, piros hüvelyek a DC bemeneti tápláláshoz, fekete hüvelyek a DC földponthoz.
- Külső interfész támogatás bővítésekhez, különösen alkalmas a PLC-310-as egység csatlakoztatásához

MS-7601 automatikus osztályozó robot

1. Alkalmas kezdő PLC alkalmazók számára is
2. Szisztematikus oktatásra
3. Bőséges gyakorlatok
 - hat alapgyakorlat (1 - 6) PLC utasítások alapozás
 - hat haladó gyakorlat (7-12) PLC programozás elsajátításához
4. Szabályozási példák: DC motor szabályozás, különböző érzékelők, pneumatikus henger szabályozása, pozíció szabályozás és csúszóasztal detektálása, PLC kábelezés gyakorlat

MS-7001 Automatikus osztályozó robot

Műszaki adatok

1. Szállítószalag modul
DC motor szabályozása
2. Pick/felvesz & place/lerak robot modul
 - a. X-tengelyű DC motorhajtás
 - b. Z-tengelyű henger
 - c. R-tengelyű henger
 - d. Vákuum generátor
 - e. 3-helyes tárolóhely
 - f. Továbbító csúszóegység
3. Szabályozó panel
 - a. DC bemenet: DC 24V
 - b. Digitális bemenetek száma: 13
 - c. Digitális kimenetek száma: 7
 - d. Bővítés I/O Interfész: 40 tűs
 - e. Vészleállító gomb
4. Modul tartalma
 - a. Szalagos szállítószalag: meghajtás: DC 24V motor
 - b. Érzékelők: helyzet és szín érzékelő, fémdetektor
 - c. Csúszóasztal: meghajtás: DC 24V motor
 - d. Háromtengelyes kezelő robot: pneumatikus hengerek, vákuum generátor, vákuum szivattyú

- e. Elektromágneses szelep: 2 db. 5/2 módú egyszerű tekercs, 1 db. 5/2 módú kettős tekercs, működési feszültség 24V

Gyakorlatok

1. Szállítószalag pozíció szabályozása
2. Munkadarab detektálása és osztályozása
3. Z-tengelyű henger fel/le vezérlése
4. Forgó henger jobbra/balra vezérlése
5. Vákuum generátor vezérlése
6. Csúszóasztal helyzet vezérlése
7. 3-tengelyes felvesz/letesz robot vezérlése
8. Felvétel és lerakás szállítószalagra
9. Szekvenciális munkadarab tárolás
10. Munkadarab osztályozás és tárolás vezérlése
11. Szállítószalag terhelés vezérlése
12. Automatikus felrakás-levétel vezérlése

Tartozékok

1. 6 mm-es pneumatikus cső
2. Háromfajta munkadarab
3. 1 készlet csatlakozó kábel
4. 1 db. 40-tűs lapos kábel
5. Gyakorlatok kézikönyve
6. MS-79101 Interfész egység PLC-310-hez

Opcionális, de szükséges

1. PLC-310 gyakorló egység
 - a. PLC főegység MITSUBISHI FX3UC-32MT
 - b. Digitális bemenet: 16
 - c. Digitális kimenet: 16
 - d. USB-422 kábel
5. Légekompreszor
 - a. Légtartály: 25L ± 10%
 - b. Max. nyomás : 10kg/cm²
 - c. Teljesítmény: 90 L/min ± 10%
6. GX-fejlesztői szoftver CD-n

MS-7602 Lineáris pozicionáló

1. Léptető motorral működtetett csúszóasztal
2. Különböző szervó-szabályozás alkalmazások
3. BCD tolókapcsolók és egy 7-szegmenses LED a gyakorló készüléken
4. Határérték kapcsolók a csúszóegység túlmozgásának megakadályozására

MS-7002 Lineáris pozicionáló műszaki adatai

1. Helyező modul
 - a. X-tengelyű léptető motoros meghajtás
 - b. Kódoló
 - c. Helyzet érzékelő
 - d. Határérték kapcsoló
 - e. Vonalvezető: 15 cm
2. Vezérlő panel
3.
 - a. DC bemenet: 24V
 - b. Digitális bemenetek száma: 13
 - c. Digitális kimenetek száma: 10
 - d. Peremkeres kapcsoló: 2 digit
 - e. 7-szegmenses kijelző: 2 digit
 - f. Bővítő I/O Interfész: 40-tűs
 - g. Vészleállító gomb

Gyakorlatok

1. Lineáris mozgás vezérlés
2. Nyílt-hurkú helyzet szabályozás
3. Rázás és nyomaték szabályozás
4. Pozicionálási idő és sebesség szabályozás
5. Zárt-hurkú helyzet szabályozás
6. Lineáris gyorsulás-lassulás szabályozás
7. Pozicionálás peremkeres kapcsoló és 7-szegmenses kijelző segítségével
8. Egypozíciós szabályozás tanítása
9. Több-sebességű szabályozás
10. Multi-pozíciós szabályozás

Tartozékok

- 1 készlet csatlakozó kábel
- 1 db. 40-tűs lapos kábel
- Gyakorlatok kézikönyve
- MS-79101 interfész egység PLC-310-hez

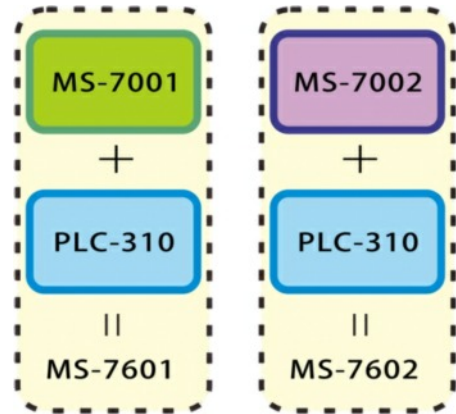
• Opcionális, de szükséges

- PLC-310 gyakorló:
 - PLC fő egység: MITSUBISHI FX3UC-32MT
 - Digitális bemenetek száma: 16
 - Digitális kimenetek száma: 16
- GX fejlesztő szoftver CD-n



PLC-310

• Rendelési adatok:



MS-7601: Automatikus osztályozó robot gyakorló rendszer PLC-310-el
 MS-7602 : Lineáris pozicionáló gyakorló rendszer PLC-310-el



MS-7001



MS-7002