

# OBSAH

<b>ZOZNAM SKRATIEK A ZNAČIEK .....</b>	<b>5</b>
<b>ÚVOD.....</b>	<b>9</b>
<b>1 ZÁKLADNÉ ASPEKTY MECHATRONIKY .....</b>	<b>11</b>
<b>2 ČASŤ ELEKTRICKÝCH POHONOV .....</b>	<b>13</b>
2.1 Elektrické motory .....	13
2.1.1 Jednosmerný motor .....	13
2.1.2 Krokový motor .....	21
2.1.3 Synchrónny motor .....	28
2.1.4 Asynchronný motor .....	30
2.1.5 Lineárny motor .....	36
2.1.6 Mechanické charakteristiky pohonov .....	36
2.1.7 Statická stabilita elektrických pohonov .....	38
2.2 Mechanické prevody .....	39
2.2.1 Ozubené prevody .....	40
2.2.2 Planétové prevodovky .....	43
2.2.3 Harmonické prevodovky .....	46
2.2.4 Cykloidné prevodovky .....	50
2.2.5 Guľôčková skrutka .....	51
2.2.6 Valčeková skrutka .....	53
2.3 Snímače polohy .....	53
2.3.1 Indukčné snímače polohy .....	54
2.3.2 Optické snímače polohy .....	56
2.4 Meniče .....	64
2.4.1 Meniče pre jednosmerné motory .....	64
2.4.2 Meniče pre krokové motory .....	67
2.4.3 Meniče pre servo motory .....	70
2.4.4 Meniče pre asynchronné motory .....	71
<b>3 KONCEPCIA RIADIACEHO SYSTÉMU POHONOV .....</b>	<b>75</b>
3.1 Hardvérová koncepcia .....	75
3.2 Softvérová koncepcia .....	77
<b>4 KONFIGURÁCIA SYSTÉMU PRE RIADENIE POHONOV.....</b>	<b>80</b>
4.1 Konfigurácia systému pre riadenie jednosmerného motora .....	80

<b>4.2 Konfigurácia systému pre riadenie servo motora.....</b>	<b>82</b>
<b>4.2.1 Konfigurácia digitálnych vstupov servo meniča .....</b>	<b>93</b>
<b>4.3 Konfigurácia systému pre riadenie krokového motora .....</b>	<b>96</b>
<b>4.3.1 Konfigurácia digitálnych vstupov meniča pre riadenie krokového motora.</b>	<b>99</b>
<b>4.4 Konfigurácia systému pre riadenie asynchronného motora .....</b>	<b>100</b>
<b>4.4.1 Konfigurácia systému pre riadenie asynchronného motora prostredníctvom I/O Mapping .....</b>	<b>100</b>
<b>4.4.2 Konfigurácia systému pre riadenie asynchronného motora prostredníctvom PLCopen Motion Control .....</b>	<b>102</b>
<b>5 TESTOVANIE A DIAGNOSTIKA POHONOV.....</b>	<b>105</b>
<b>6 PROGRAMOVÉ RIADENIE POHONOV.....</b>	<b>122</b>
<b>6.1 Riadenie jednosmerného motora.....</b>	<b>122</b>
<b>6.2 Riadenie servo motora .....</b>	<b>124</b>
<b>6.2.1 Štandard PLCopen Motion Control.....</b>	<b>124</b>
<b>6.2.2 Ovládanie funkčných blokov.....</b>	<b>125</b>
<b>6.2.3 Prehľad stavov pri riadení pohybu osi.....</b>	<b>127</b>
<b>6.2.4 Základné funkčné bloky knižnice ACP10_MC pre riadenie jednej osi .....</b>	<b>130</b>
<b>6.2.5 Vybrané funkčné bloky knižnice ACP10_MC pre riadenie viacerých osí</b>	<b>144</b>
<b>6.3 Riadenie krokového motora.....</b>	<b>179</b>
<b>6.4 Riadenie asynchronného motora.....</b>	<b>180</b>
<b>6.4.1 Riadenie asynchronného motora prostredníctvom I/O Mapping .....</b>	<b>180</b>
<b>6.4.2 Riadenie asynchronného motora prostredníctvom PLCopen Motion Control .....</b>	<b>181</b>
<b>7 VZOROVÉ PROGRAMY PRE RIADENIE SERVOPOHONU, ASYNCHRÓNNEHO A KROKOVÉHO POHONU .....</b>	<b>182</b>
<b>7.1 Riadenie jednej osi.....</b>	<b>184</b>
<b>7.2 Elektronická prevodovka .....</b>	<b>185</b>
<b>7.3 Elektronická vačka.....</b>	<b>187</b>
<b>7.4 Vačkový automat .....</b>	<b>189</b>
<b>8 POUŽITÁ LITERATÚRA .....</b>	<b>192</b>