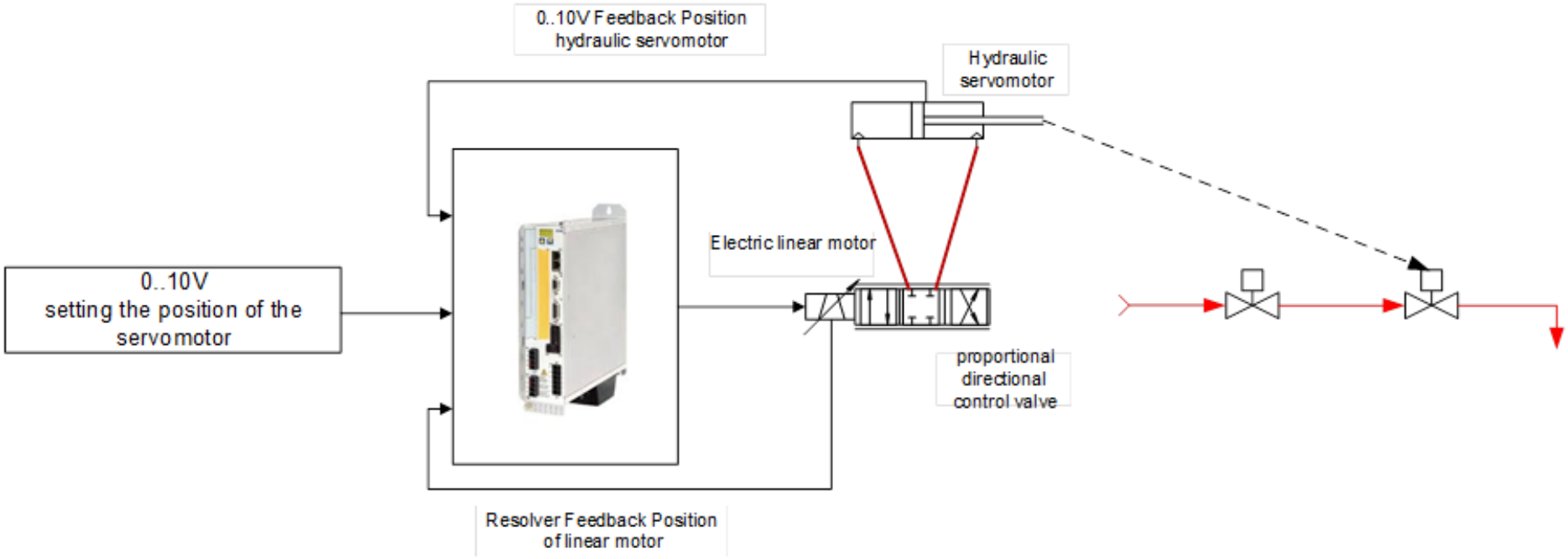
S700. Управление гидравлической системой с применением двухконтурного позиционирования.

Задача: Необходимо управлять положением гидравлического серводвигателя при помощи линейного серводвигателя подающего масло и создающим необходимое давление.

Решение:

Схема



Задание положения поступает в S700 на первый аналоговый вход ANIN1 в виде сигнала +/ - 10В. Обратная связь по положению гидравлического серводвигателя поступает на аналоговый вход сигнала ANIN2 + -10В. Используем внутренний язык программирования MACROSTAR и функцию Motiontask.

```
n PLCINIT:
LONG PRBASEFACT,PGEARIVAL;
PRBASEFACT:=1<<PRBASE;     // constant = 2^PRBASE
XREAD('PGEARI',PGEARIVAL);  // PGEARIVAL = value read from ASCII-command PGEARI
In PLC250:
IF O_P_TEMP<0 THEN
  NEWPOS:=0;
ELSE
   MULDIV(PRBASEFACT,O_P_TEMP,PGEARIVAL,NEWPOS);     // NEWPOS =( (2^PRBASE)*O_P_TEMP)/PGEARI
END_IF;
NEWEPOS:=1;     // NEWPOS valid
```