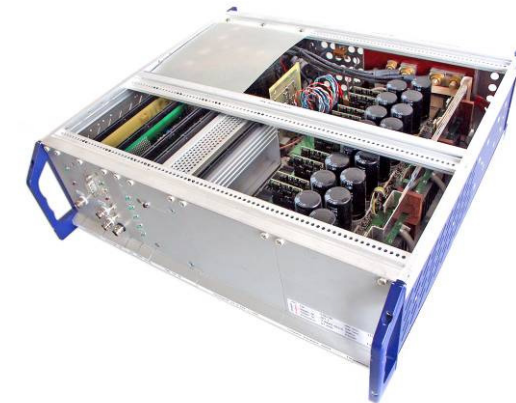


DYNACONTROL® LSG - Laborsteuergerät

Laborsteuergeräte zur Ansteuerung von elektrischen Maschinen und Aktuatoren,
individuell konfigurierbar:

- Leistungsteil mit bis zu 6 H-Brücken 42V 360A Peak / 200A Dauer
(externe 42V-Versorgung erforderlich)
- Leistungsteil mit 2 H-Brücken 400V 100A Scheitel
Dauerstrom
(externe 400V-Versorgung erforderlich)
- Netzteil 230V für 12V DC zur Versorgung der internen
Steuerung
- Rechnereinschub mit 8-Bit-Controller und CPLD:
Silabs C8051F120: Programmierbar in ASM oder C
Lattice ispLSI 1048EA: Programmierbar mit ispLEVER



DYNACONTROL® LSG - Laborsteuergerät

- Rechnereinschub mit 32-Bit-Controller und FPGA: Freescale MPC5567 mit OSEK: Programmierbar in C, Kommunikation via Ethernet/CAN, Steuerung z.B. über CANape Actel A3P1000: Programmierbar in VHDL
- Software: Hochdynamische Vektorregelung für Synchronmaschinen mit $20\mu\text{s}$ Abtastung, interruptsynchroner PWM und/oder winkelsynchroner Sinus-Dreieckmodulation für hohe Polwechselfrequenzen. Hochpräzise Spannungs-, Drehzahl- oder Winkelregelung.
- Analogteile für die Weg- oder Winkelerfassung:
Wegerfassung (Tauchspulenprinzip, Linearisierung im Controller)
Winkelerfassung (Resolver, Datenübertragung via SPI/FPGA)
Dreherfassung (Induktiv oder Hall, Winkelberechnung im FPGA)

