

CBJ seq: Reinigingsrobot sequencer ontwikkeling:

- Doel:** Software waarmee de sequences van de intelligente stappenmotorcontroller van een zeeuwse onderneming verzonden worden. Tevens vindt hier het afvangen van errors plaats en de binaire communicatie met de master PLC van de fabrieksinstallatie. Met de verschillende hardware onderdelen vormt het geheel een multi-robot motion-control systeem.
- Omschr:** Software die de opeenvolgende instructies waaruit een reinigingspatroon bestaat, vanuit een file verstuurd via de USB-CAN bridge naar de twee intelligente stappenmotor controllers. Vanuit de automatische of manuele stand kan gekozen worden uit 8 robots bij een keuze van 8 waspatronen per robot.
- Result:** Operationeel bij kaasfabriek De Graafstroom te Bleskensgraaf sinds 2009.
- Tool:** N.I. LabVIEW LV 5.11
- H.W.:** USB-CAN bridge zeeuwse onderneming
- input:** nvt via 16 motion-controllers
- output:** nvt via 16 motion-controllers
- dacq:** nvt via 16 motion-controllers
- comm:** CANbus via USBbridge
- klant:** intern Aardenburg – Biervliet NL
- periode:** 2007-2010

