

Title (en)  
Method for producing a position-synchronised drive system by specifying a speed and position reference and drive system for the execution of same

Title (de)  
Verfahren zur Herstellung eines positionssynchronen Antriebsverbundes durch Vorgabe einer Geschwindigkeits- und Positionsreferenz sowie Antriebssystem zu dessen Durchführung

Title (fr)  
Procédé de fabrication d'un composite d'entraînement à position synchrone par l'émission d'une référence de vitesse et de position et système d'entraînement destiné à son exécution

Publication  
**EP 2286996 A1 20110223 (DE)**

Application  
**EP 09168385 A 20090821**

Priority  
EP 09168385 A 20090821

Abstract (en)  
The method involves selecting an individual electrical drive from a drive group as a reference drive (1a). An offset of a reference drive location or a reference drive position of the reference drive to routing axis-speed (Wspdl) and a routing axis-position (Wposl) is considered during presetting of a routing axis-movement profile at the drive group. Each individual drive is provided with a synchronous location-control device, which is connected to a data communication bus (2) at an input side for receiving the routing axis-movement profile. An independent claim is also included for a drive system for execution of a method for synchronizing multiple individual drives in a common drive position in a printing press.

Abstract (de)  
Verfahren zur Synchronisierung mehrerer Einzelantriebe auf eine gemeinsame Antriebs-Position, insbesondere eingesetzt in einer Druckmaschine mit Falzwerk mit wenigstens einem Falz-Einzelantrieb, wobei die Einzelantriebe über wenigstens ein Positions-, Geschwindigkeits- und/oder Beschleunigungsinformationen vermittelndes Bus- oder sonstiges Kommunikationssystem zu einem positionssynchronen Antriebsverbund zusammen gefasst werden, welcher von einer Leitachssteuerung mit einem Leitachs-Bewegungsprofil gespeist wird, wobei von einem einzeln angetriebenen Referenzantrieb, beispielsweise der Falz-Einzelantrieb, Informationen für die gemeinsame Position abgeleitet werden, mit folgenden Schritten: - als Referenzantrieb wird ein Einzelantrieb des Antriebsverbunds ausgewählt, - und bei einer Vorgabe des Leitachs-Bewegungsprofils an den Antriebsverbund wird ein Versatz der Lage beziehungsweise Position des Referenzantriebs zum Leitachs-Bewegungsprofil berücksichtigt.

IPC 8 full level  
**B41F 13/004** (2006.01); **B41F 33/00** (2006.01)

CPC (source: EP)  
**B41F 13/0045** (2013.01); **B41F 33/0009** (2013.01); **B41P 2213/734** (2013.01)

Citation (applicant)  
EP 0567741 A1 19931103 - ASEA BROWN BOVERI [CH]

Citation (search report)  

- [I] WO 2004028805 A1 20040408 - KOENIG & BAUER AG [DE], et al
- [AD] EP 0567741 A1 19931103 - ASEA BROWN BOVERI [CH]
- [A] EP 0930552 A2 19990721 - BAUMUELLER ANLAGEN SYSTEMTECH [DE]
- [A] EP 1503260 A1 20050202 - FANUC LTD [JP]
- [I] BENDER K ET AL: "Tagungsband - SPS/IPC/DRIVES elektrische automatsierung system und komponenten fachmesse & kongress", IEE - AUTOMATISIERUNG UND DATENTECHNIK, HUETHIG, HEIDELBERG, DE, 28 November 2000 (2000-11-28), pages 1 - 18, XP007902996, ISSN: 1434-2898

Cited by  
US10185305B2; WO2016008993A1; EP3169529B1

Designated contracting state (EPC)  
AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HR HU IE IS IT LI LT LU LV MC MK MT NL NO PL PT RO SE SI SK SM TR

DOCDB simple family (publication)  
**EP 2286996 A1 20110223; EP 2286996 A8 20110928; EP 2286996 B1 20160323**

DOCDB simple family (application)  
**EP 09168385 A 20090821**