

SOFTMC 702

Software- und Hardwarepaket für die mehrachsige Bewegungssteuerung bietet umfassende Programmierungsfunktionen für zahlreiche Automatisierungs- und Robotikanwendungen.

Modulare, echtzeitfähige, Linux-basierte Software

- Mehrachs-Regelalgorithmen von Servotronix integriert in qualifizierten Standard-Industrie-PCs

Skalierbare Programmierungsoptionen für höhere Benutzerflexibilität

- Leistungsstarke, offene, echtzeitfähige Programmiersprache ermöglicht präemptives Multitasking auf Benutzerprogrammebene
- Integration von vom Benutzer in C/C++ geschriebenen Modulen
- Freigabekode IEC 61131 CODESYS

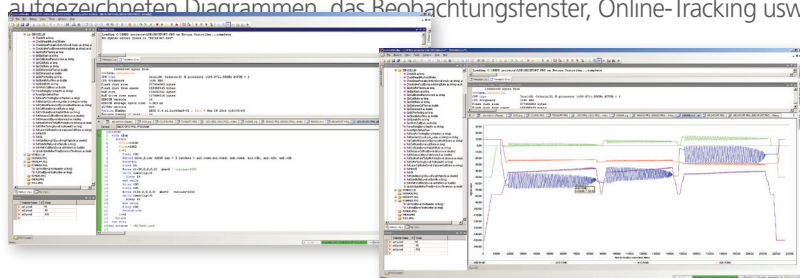
Umfassende Funktionen für Bewegungssteuerungs- und Robotikanwendungen

- Bis zu 64 interpolierte Achsen
- Unterstützung zusätzlicher Achsen auf Anfrage
- Bewegungen auf einer Achse oder auf mehreren synchronisierten Achsen
- Unterstützt Standard-Robotertypen, wie Delta-Roboter, PUMA-Roboter und SCARA-Roboter, sowie weitere nicht standardmäßige Roboterkinematiken, wie Traversenroboter, Scheren usw.

Programmentwicklungsumgebung ControlStudio™

ControlStudio™ ist eine kostenlose Windows-basierte integrierte Entwicklungsumgebung für das Bearbeiten und das Debugging des MC-Basic Programms.

Sie bietet zahlreiche Maschinen- und Bewegungsfunktionen, wie die Aufgabenverwaltung, das Bearbeiten von Textdateien, die Anzeige von aufgezeichneten Diagrammen, das Beobachtungsfenster, Online-Tracking usw.



Vollständige Unterstützung und Integration für erfolgreiche Implementierung

Ein erfahrenes und spezialisiertes Ingenieursteam aus den Fachbereichen Software-, Hardware- und Regeltechnik sind die Säulen des Erfolgs von Servotronix. Von Integrationservices bis hin zu technischem Support und der Anwendungsentwicklung erhalten Kunden ein vollständiges Produkt- und Servicepaket.



Wichtigste Vorteile

- Offene, modulare und moderne Maschinenregelungsumgebung
- Ethernet-Maschinenschnittstelle
- Unterstützung von EtherCAT®- und CANopen®-Motion-Bussen
- Regelt bis zu 64 interpolierte Achsen
- Umfassende Funktionen sowohl für standardmäßige als auch nicht standardmäßige Roboterkinematiken
- Software-Core wird bereits seit 30 Jahren in Bewegungssteuerungs- und Roboteranwendungen eingesetzt
- Benutzerdefinierte Softwarelösung kann in Kundenhardware eingebettet werden

Perfekte Motion-Systeme

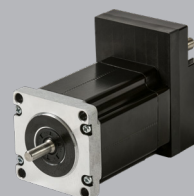


softMI
Benutzer-Maschinen-
Schnittstelle

softTP
Roboter-
Bediengerät



CDHD Servoantriebe mit bürstenlosen Servo-
Drehmotoren PRO2



stepIM – Integrierte, Geregelte Schrittmotoren

Bewegungssteuerung

- Einachsbeziehung (Verfahren, Tippen)
- Gruppeninterpolation (Verfahren, Kreisbeziehung)
- Überlagerte Bewegungen
- Master/Slave (elektronische Kurvenscheiben, elektronisches Getriebe)
- Profile (Beschleunigung sinusförmig, trapezförmig, benutzerdefiniert)
- Simulierte Bewegungen (Offline-Programmvalidierung)
- Erweiterte Mechanismen zum Anhalten und Fortsetzen der Bewegung
- Vom Benutzer wählbare Einheiten (Meter, Zoll, mm/s und 1/min)
- On-the-Fly-Bewegungssteuerung (unmittelbar, Geschwindigkeitsübersteuerung)
- 3D-Kompensationstabelle zur Korrektur von mechanischen Ungenauigkeiten
- Nachverfolgen von Fördervorrichtungen (Pick-and-Place von linearen oder rotierenden Fördervorrichtungen)
- Unterstützung standardmäßiger und nicht standardmäßiger Roboterkinematiken
- Erweiterte mehrdimensionale Interpolation für alle Kinematiken
- Dynamisches Modell (Identifizierung, inverse Dynamik online)
- Echtzeit-Stoßerkennung am Roboter
- Regelung mehrerer Roboter mit einem Controller
- Synchronisierung mehrerer Roboter

Schnittstellen

Maschine: Ethernet, seriell, Modbus

Feldbus: EtherCAT®, CANopen®

System

- Echtzeitfähiges Linux-Betriebssystem
- Präemptives Multitasking auf Benutzerprogrammebene
- Integration mit benutzerdefinierten Modulen in C/C++
- Positions-basierte Ereignisgenerierung mit programmierbaren Grenzschaaltern und einer Auflösung im Millisekundenbereich
- Sprache softMC-Basic: globale und lokale Bibliotheken, benutzerdefinierte Datenstruktur, Dateisystem, Fehlerbehandlung
- Integrierte Entwicklungsumgebung: Programmierung, Softwareprogramm-Management, Diagnose

Hardware

- CPU: 1,86 GHz Intel® Atom™ N2800 Dual-Core-Prozessor
- RAM: 1 GB, 1066 MHz, DDR3
- Speicher: Compact Flash®-Kartensteckplatz
- Ethernet: RJ45-Port für Host-Kommunikation
- EtherCAT®: RJ45-Port für Echtzeit-Bewegungssteuerung

Anpassungsmöglichkeiten

- Einbettung der softMC-Software in andere Industrie-PC Plattformen
- Kundenspezifische Softwarelösung gemäß Kundenhardware
- Optionale Feldbusse
- Programmierung in SPS-Sprache

Bestellinformationen

		MC	-	E	08	-	703	-	0000
		Motion-Controller softMC							
		Feldbus							
E xx 301	EtherCAT + softMC 301								
E xx 703	EtherCAT + softMC 703 – Neu. Verfügbar								
E xx 705	EtherCAT + softMC 705 – Auf Anfrage erhältlich								
C xx 301	CANopen + softMC 301								
B xx 702	Multi-Feldbus (EtherCAT und CANopen) + softMC 702 - Alte Version								
B xx 704	Multi-Feldbus (EtherCAT und CANopen) + softMC 704 - Neu. Auf Anfrage erhältlich								
		Anzahl an Achsen							
04, 06	4, 6 Achsen – softMC 3								
08, 16, 32	8, 16, 32 Achsen – softMC 7								
		<i>Eine andere Anzahl an Achsen ist auf Anfrage erhältlich</i>							
		Hardwareoptionen							
301	softMC 3 – ARM, für 4 bis 6 Achsen								
702	softMC 7 – Atom, für 8 bis 32 Achsen								
703	softMC 7 – Atom, für 8 bis 32 Achsen								
704	softMC 7 – Atom, für 8 bis 32 Achsen								
705	softMC 7 – CORE i5, für 8 bis 32 Achsen								
		Optionen							
0100	IEC 61131 CODESYS								
0200	IEC 61131 CODESYS + WebVisu								
2100	softTP Webserver								

Software Ergänzung	
Artikelnummer	Artikel
FW-MC03-CODESYS	IEC 61131 CODESYS für softMC 3
FW-MC07-CODESYS	IEC 61131 CODESYS für softMC 7
FW-MC03-TPH0701	softTP Webserver für softMC 3
FW-MC07-TPH0701	softTP Webserver für softMC 7

