

# softTP Tablet

Das softTP-Tablet ist eine wirtschaftliche und anwenderfreundliche Alternative zu herkömmlichen Teach-Bedientafeln für die Robotik. Es ist für den Betrieb mit bis zu sechs Achsen und softMC-Motion Controllern ausgelegt.



Das softTP-Tablet verkörpert die neuesten Entwicklungen in der Teach-Handbedienteiltechnik. Das Tablet mit 10-Zoll-Touchscreen und browserbasierter TeachStudio-Bedienoberfläche überzeugt durch ergonomisches Design und Schalter für die einfache Handhabung.

## Vollständig kompatibel zu allen Robotersystemen mit softMC-Steuerung

Das softTP-Tablet mit TeachStudio-Softwareinterface wurde für den Einsatz mit softMC Motion Controllern und Mehrachssystemen entwickelt, zu denen neben Delta- auch SCARA- und PUMA-Roboter gehören. Mit diesem Tablet können Bediener Positionen bzw. Stellungen teachen (einlernen), Roboterachsen fahren, eine handgeführte Programmierung (Lead by the Nose) vornehmen, komplette Ablaufprogramme erstellen und laufen lassen, Tragfähigkeit bestimmen und Werkzeug, Greifer, Nutzlast sowie Ein- und Ausgänge konfigurieren.

## Ergonomisches Design für einfache Handhabung

Ein Totmannschalter mit 3 Stellungen befindet sich an der Griffseite und kann für Links- und Rechtshänder entsprechend montiert werden. Ein Not-Aus-Taster befindet sich an der Griffoberseite.

## TeachStudio-Bedienoberfläche

Die in der softMC-Steuerung laufende Software TeachStudio bietet drei Betriebsarten: handgeführte Programmierung mit reduzierter Geschwindigkeit, die überwachte Programmablaufprüfung bei hoher Geschwindigkeit und die Steuerungsübertragung an eine andere Steuerung. Die Software-Menümasken machen die Anwendungsentwicklung schnell und einfach. Zu den Menüfunktionen gehören: Fahren der Achsen im Tippbetrieb und Teachen von Positionen; Auswählen von Werkzeug- und Basiskoordinatensystemen; Kalibrieren der Werkzeuge; Editieren, Durchführen und Debuggen von Programmen und Projekten; Erzeugen und Editieren von Variablen; Überwachen und Umschalten der System-E/As; direkte Befehlseingabe in Terminal-Ansicht; Fehlerüberwachung und -diagnose.

## TeachStudio – Vielseitigkeit für die Bedürfnisse des Kunden

Das Softwarepaket TeachStudio kann auf drei Arten verwendet werden: normale Ausführung auf dem softTP-Tablet; Ausführung auf herkömmlichen Teach-Handbediengeräten wie bei der Baureihe softTP 701; oder Ausführung auf dem PC als Emulator eines Teach-Handbediengeräts. Der TeachStudio Emulator ist eine vollausgestattete Bedienoberfläche, die auf Windows- oder Linux-Systemen läuft und die Arbeit mit einem echten oder simulierten Robotersystem ohne Bediengerät ermöglicht. TeachStudio verfügt über vier Berechtigungsstufen mit Passwortschutz und unterstützt mehrere Sprachen, wobei zurzeit Englisch und Chinesisch verfügbar sind.

## Wichtige Vorteile

- Wirtschaftliche Alternative zu herkömmlichen Teach-Handbediengeräten.
- Ergonomische Auslegung mit Schaltern für einfachere Handhabung und Bedienung
- Vereint modernste Webtechnologie mit intuitiver Bedientechnik
- Ausgelegt und entwickelt für vollständige Kompatibilität zu den Motion Controllern der Baureihe softMC



## Verbunden mit softMC Motion-Controllern für das perfekte Steuerungssystem



softMC 3



softMC 7

## Technische Spezifikation

### Halter/Griff

Funktion	Spezifikation
Schalter	Not-Aus-Taster. Deadman 3 Positionen
Bedientasten	Lexan-Overlay-Tastatur mit 12 erhabenen Tasten für Blindbedienung
Schutz	Gehäuseschutz. USB Plastikschutzfolie
Betriebs-temperatur	0–45°C Umgebung
Gewicht	0.5 kg (without tablet)
Gehäuse	IP20



### Tablet

Funktion	Spezifikation
Betriebs-system	Android™ 7.0
Display	10.1" Touchscreen WXGA (1280×800) Auflösung. LED Licht IPS Panel 10 Finger Multi-Touch Anti-Fingerprint Beschichtung Vollkaschierung
Prozessor	MTK MT8163B Quad-Core, 1.3 GHz, 64 Bit
Speicher	2 GB
Schnittstellen	1 × Typ C 1 × 2-in-1 Audioanschluss (Kopfhörer/ Mikeingang) 1 × Micro SD-Kartenleser, bis zu 128 GB (SDXC)
Gewicht	470 g
Betriebs-temperatur	0–35°C Umgebung
USB Strom	5.2V @ 1.0A
Maße	252×172×9 mm (L×B×H)

## Bestellinformationen

<b>Bediengerät für Erstausrüster</b>	
softTP Bediengerät mit Kabel 5 m	TP-H-05-801-0000
softTP Bediengerät ohne Tablet mit Kabel 5 m	TP-H-05-801-0001
softTP Bediengerät mit Tablet mit Kabel 5 m	TP-H-10-801-0000
softTP Bediengerät ohne Tablet mit Kabel 10 m	TP-H-10-801-0001
<b>Motion-Controller mit Software für softTP</b>	
softMC 3, CANopen - 4-Achsen, mit TeachStudio	MC-C04-301-2100
softMC 3, CANopen - 6-Achsen, mit TeachStudio	MC-C06-301-2100
softMC 3, EtherCAT - 4-Achsen, mit TeachStudio	MC-E04-301-2100
softMC 3, EtherCAT - 6-Achsen, mit TeachStudio	MC-E06-301-2100
softMC 7, EtherCAT und CAN, 8-Achsen, mit TeachStudio	MC-E08-703-2100
softMC 7, EtherCAT und CAN, 16-Achsen, mit TeachStudio	MC-E16-703-2100
softMC 7, EtherCAT und CAN, 32-Achsen, mit TeachStudio	MC-E32-703-3100
<b>softTP-Software für bestehende softMC-Motion-Controller</b>	
TeachStudio Lizenz für softMC 3	FW-MC03-TPH701
TeachStudio Lizenz für softMC 7	FW-MC07-TPH701

Bereits seit über 30 Jahren werden die Softwarealgorithmen zur Bewegungssteuerung erfolgreich in den unterschiedlichsten Industrieanwendungen implementiert, einschließlich Robotikanwendungen, Bearbeitungsmaschinen, medizinischen Systemen und allgemeinen Automatisierungsanwendungen. Servotronix bietet durchgängige Motion-Lösungen vom Motor bis zum Motion-Controller. Nehmen Sie Kontakt mit uns auf, damit wir auch Ihre Maschine optimieren können.