

SOFTMC 703 by SERVOTRONIX

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

Modulare, echtzeitfähige, Linux-basierte Software

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

Skalierbare Programmierungsoptionen für höhere Benutzerflexibilität

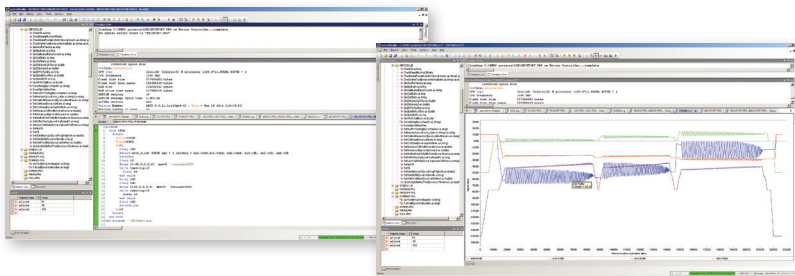
- Leistungsstarke, offene, echtzeitfähige Programmiersprache ermöglicht präemptives Multitasking auf Benutzerprogrammebene
- Integration von vom Benutzer in C/C++ geschriebenen Modulen
- Freigabekode IEC 61131 CODESYS
- Unterstützt ROS

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.



Auf Perfektion getrimmt

Konfigurieren Sie mit Servoantrieben und -motoren HMI Teach Pendant von Servotronic genau das Antriebssystem, das Sie benötigen. Setzen Sie die Mensch-Maschine-Schnittstelle softMI zur Maschinensteuerung ein. Setzen Sie softTP Robot Teach Pendant für den Betrieb und die Programmierung ein. Die EtherCAT- oder CANopen-Servoantriebe CDHD eignen sich besonders für hochleistungsfähige Servosysteme. Die integrierten, geregelten CANopen-Schrittmotoren stepIM sind besonders für die Implementierung kostengünstiger Servoleistung zum Preis eines Schrittmotorensystems geeignet.



Wichtigste Vorteile

- Offene, modulare und moderne Maschinenregelungsumgebung
- Ethernet-Maschinenschnittstelle
- EtherCAT® Motion-Bus
- 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 Hardware eingebettet werden

Perfekte Motion-Systeme



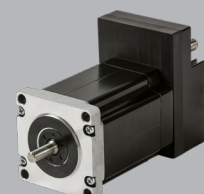
softMI
Benutzer-Maschinen-
Schnittstelle



softTP Tablet
Roboter-
Bediengerät



CDHD2 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 TCP/IP, Seriell, Modbus TCP, OPC UA®

Feldbus: EtherCAT®

Bestellinformationen

		MC	-	E	08	-	704	-	0000
		Motion-Controller softMC							
		Feldbus							
E xx	301	EtherCAT – softMC 301 Hardware							
C xx	301	CANopen – softMC 301 Hardware							
E xx	703	EtherCAT – softMC 703 Hardware							
C xx	704	CANopen – softMC 704 Hardware							
E xx	706	EtherCAT – softMC 706 Hardware							
		Anzahl an Achsen							
04, 06		4, 6 Achsen – softMC 301							
08, 16, 32, 64		8, 16, 32, 64 Achsen – softMC 7xx							
		Hardwareoptionen							
301		softMC 301 – ARM, für 4 bis 6 Achsen							
703		softMC 703 – Atom, für 8 bis 32 Achsen							
704		softMC 704 – Atom, für 8 bis 32 Achsen							
706		softMC 706 – i5, für 8 bis 64 Achsen							

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: 1,33 GHz Intel® Atom Bay-Trail-I E3825 Dual-Core-Prozessor
- RAM: DDR3L SDRAM 2GB Memory
- Speicher: mSATA 2GB (internal)
- LAN: RJ45-Port für Host-Kommunikation
- AUX Ethernet: RJ45-Port für Roboter und anderen Bediengeräten
- EtherCAT®: RJ45-Port für Echtzeit-Bewegungssteuerung
- 2 RS485 Seriell-Ports



Kontaktieren Sie STXI Motion für optimale Antriebs und Automatisierungslösungen.

www.stxim.com | contact@stxim.com