

softMC703 高性能多轴控制器



 开放式、模块化的软件环境

 高实时性Linux操作系统

 以太网人机接口

 支持EtherCAT总线

 可最多控制64个轴

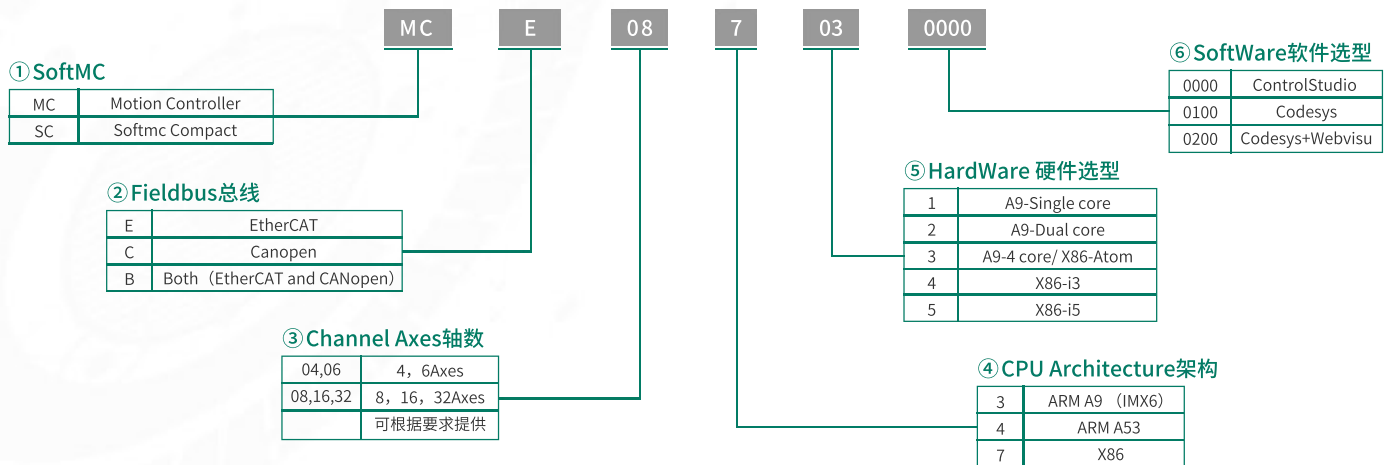
 完善的机器人软件包

 编程语言丰富，兼容Codesys
编程环境

 支持多种通讯协议

 可为客户定制软件解决方案

产品命名规则



技术参数

系统	
CPU	1.33GHz Intel Atom Bay-Trail-I E3825 双核处理器
RAM	DDR3L SDRAM 2GB 内存
储存	mSATA 2 GB(内部)
Ethernet port	3x Intel GbE EtherCAT: RJ45 端口, 用于实时运动控制; LAN: RJ45 端口, 用于主机通讯; AUX Ethernet: RJ45 端口, 用于示教器HMI及其他
USB	Mini-USB
COM 1&2	RS485 port
VGA	D15插针式接口

环境/安装	
安装方式	DIN导轨安装
工作温度	0°C至45°C
尺寸	30 mm x 106 mm x 85 mm (WxHxD)
认证	CE

编程软件

Codesys软件功能丰富, 可使用IEC61131-3编程语言, PLCOpen标准运动控制库; 支持C/C++面向软件工程师, 您可以使用最适合的语言进行程序开发; 配有人机交互界面、趋势图连续记录数据等功能; 支持运动控制功能, 如: 点到点运动、电子凸轮表、多轴插补(G代码)、机器人坐标转换等。

Control Studio作为优秀的运动控制软件, 不仅能保证基础Motion功能稳定运行、同时储备有大量机器人模型、运动控制算法库的积累, 采用MC-BASIC编程方式, 支持任务处理、文本文件编辑、记录图形显示、在线追踪等。

支持通讯协议

Modbus TCP

Modbus RTU

RS485

OPC UA

TCP/IP

支持运动控制功能

- 单轴/多轴运动 (移动、点动)
- 主从式 (电子凸轮表、电子齿轮速度同步功能)
- 加速度曲线设置 (梯形、sin、二次样条)
- G代码插补指令 (移动、圆弧)
- 混合运动
- 模拟运动 (离线程序仿真)
- 用户可自定义标量单位 (米, 英尺, mm/s和rpm)
- 3D补偿表功能
- 传送带跟踪功能
- 标准和非标准类型的机器人动力学功能
- 先进的空间内插, 适用于所有动力学功能
- 机器人动力学模式 (识别、在线逆向动力)
- 机器人实时碰撞检测功能
- 单控制器控制多个机器人, 可同步运动