

# softMC301 运动控制器



 支持两种开放、整合的开发环境：  
Codesys或Control Studio

 内置高实时Linux操作系统

 支持EtherCAT或CANOpen  
现场总线

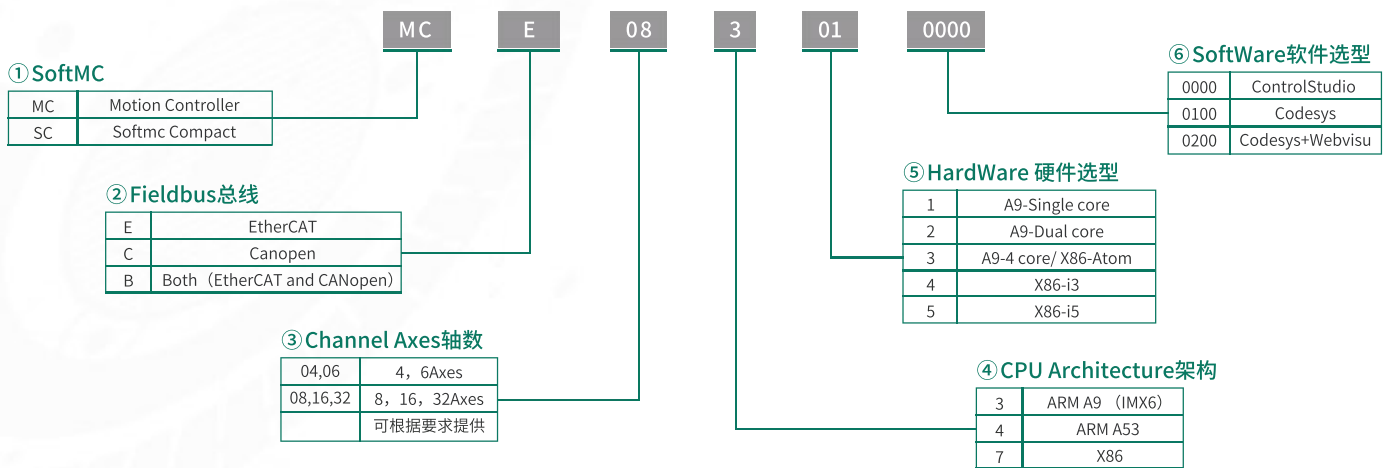
 可控制最多6个轴

 作为控制机械载物台、龙门  
平台、Delta和Scara机器人的  
理想解决方案

 使用IEC61131语言编程

 支持多种通讯协议

## 产品命名规则



## 技术参数

| 系统            |                                             |
|---------------|---------------------------------------------|
| CPU           | ARM Cortex A9 processor                     |
| RAM           | 512 MB 800 MHz DDR3                         |
| MicroSD       | 1xMicroSD 卡槽                                |
| Ethernet port | 1x Intel GbE<br>EtherCAT or CAN or Ethernet |
| USB           | 2x USB                                      |
| RS232         | 用于定义参数（3针接口）                                |

| 环境/安装 |                                     |
|-------|-------------------------------------|
| 安装方式  | DIN导轨安装                             |
| 工作温度  | 0℃至45℃                              |
| 尺寸    | 32.5 mm x 99.5 mm x 74.3 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

Canopen

OPC UA

TCP/IP

## 支持运动控制功能

- 单轴/多轴运动
- 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（离线程序验证）
- 用户可自定义标量单位（米，英尺，mm/s和rpm）
- 支持实时在线修改程序
- 支持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
- 先进的空间内插，适用于所有动力学功能
- 动态模型（标识和在线动态反转）
- 实时机器人碰撞检测