



softMC804 中型控制器

扎实可靠 | 大有可为

支持多种通讯协议

- 集成双串口通讯，可满足各类仪表传感器通讯
- 网口可用于 OPCUA 通讯、ModbusTCP 通讯、TCP/IP 通讯
- 支持与高级语言 C#,C++ 等通讯，采用 PLC Handler 协议

 **EtherCAT**

Linux/Windows 双系统定制化选择

- 优化后的 Linux 操作系统实时性高、精简且运行稳定
- 精简的 Windows 操作系统，助力工程师实现软硬件仿真



Windows



Linux

多轴同步

- 1ms32 轴；2ms64 轴多轴同步，任务抖动低于 50us
- 支持点位运动控制功能
- 速度同步、位置同步功能
- G 代码插补功能（直线插补 / 圆弧插补 / 机器人坐标转换）

支持多核架构

- 多个任务可以运行在不同的内核中、也可以相互分享数据，充分利用处理器性能满足各种应用

支持运行 CAM 软件

- 通过 HDMI 接口连接显示器，运行高级语言界面，实现“上位 + 运控”一体

订购型号对照表

型号	OS	Runtime	等级	状态
MC-E16-804-0103	Linux	CODESYS	点位运动控制, 多轴速度 / 位置同步, 追剪 / 电子凸轮表 带轴能力参考: 1ms 可控制 16 个伺服轴 / 2ms 可控制 32 个伺服轴 实现多轴位置同步	发布
MC-E32-804-0103	Linux		点位运动控制, 多轴速度 / 位置同步, 追剪 / 电子凸轮表 带轴能力参考: 1ms 可控制 32 个伺服轴 / 2ms 可控制 64 个伺服轴 实现多轴位置同步	预计 2023 年第三季度
MC-E16-804-0104	Linux		点位运动控制, 多轴速度 / 位置同步, 追剪 / 电子凸轮表 +WebHMI 带轴能力参考: 1ms 可控制 16 个伺服轴 / 2ms 可控制 32 个伺服轴 实现多轴位置同步	发布
MC-E32-804-0104	Linux		点位运动控制, 多轴速度 / 位置同步, 追剪 / 电子凸轮表 +WebHMI 带轴能力参考: 1ms 可控制 16 个伺服轴 / 2ms 可控制 32 个伺服轴 实现多轴位置同步	预计 2023 年第三季度
MC-E16-804-0105	Linux		点位运动控制, 多轴速度 / 位置同步, 追剪 / 电子凸轮表 G 代码插补、机器人坐标转换 带轴能力参考: 1ms 可控制 16 个伺服轴 / 2ms 可控制 32 个伺服轴 实现多轴位置同步	发布
MC-E32-804-0105	Linux		点位运动控制, 多轴速度 / 位置同步, 追剪 / 电子凸轮表 G 代码插补、机器人坐标转换 带轴能力参考: 1ms 可控制 32 个伺服轴 / 2ms 可控制 64 个伺服轴 实现多轴位置同步	预计 2023 年第三季度
MC-E32-804-1103	Windows		点位运动控制, 多轴速度 / 位置同步, 追剪 / 电子凸轮表 G 代码插补、机器人坐标转换 带轴能力参考: 1ms 可控制 32 个伺服轴 / 2ms 可控制 64 个伺服轴 实现多轴位置同步	预计 2023 年第三季度
MC-E32-804-1105	Windows		点位运动控制, 多轴速度 / 位置同步, 追剪 / 电子凸轮表 带轴能力参考: 1ms 可控制 32 个伺服轴 / 2ms 可控制 64 个伺服轴 实现多轴位置同步	预计 2023 年第三季度

规格参数

规格参数	MC-E16-804 版本	
系统	操作系统	Linux
	控制软件	CODESYS
	CPU	2.0GHz Intel® J3355 双核处理器
	RAM	4GB
	储存	64GB
	Ethernet Port	2x Intel GbE EtherNet: RJ45 端口, 支持 Modbus TCP, OPCUA 通讯; EtherCAT: RJ45 端口, 支持 EtherCAT, 现场总线通讯;
	USB	2 x USB3.0; 2 x USB2.0
	COM 1&2	1 x RS485 / 1x RS-232
	HDMI	最高分辨率 4096 x 2160@30HZ
环境 / 安装	安装方式	DIN 导轨安装 / 壁挂式安装
	工作温度 / 储存温度	-20 至 60° C / -40 至 80°C
	相对湿度	95% (无凝结)
	防护等级	IP 20
	尺寸	145 mm x 145 mm x 75 mm (WxHxD)
	认证	CE/FCC Class A/CCC

软件特点

- CODESYS 软件功能丰富, 可使用 IEC61131-3 编程语言
- PLCOpen 标准运动控制库; 支持运动控制功能, 如: 点到点运动、电子齿轮功能 / 电子凸轮表功能、多轴插补 (G 代码)、机器人坐标转换等
- 支持 C/C++ 面向软件工程师, 可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
- 支持网页访问可视化界面, 实现远距离操控
- 集成典型行业工艺算法包, 如张力控制、柔性龙门等

高创传动科技开发 (深圳) 有限公司

地址: 中国广东省深圳市南山区科苑路 15 号科兴科学园 B2 栋 605
 电话: 400-111-8669
 邮箱: servotronix@midea.com
 官网: www.servotronix.cn

