

softMC 3是款极其紧凑的多轴运动控制器，支持1-6轴同步和协调运动



产品概况

紧密度设计

- softMC 3 运动控制器拥有同类中最小的尺寸
- 尺寸：H98 x W31 x D67 mm
- softMC 3运动控制器可支持1-6轴，专为实现对机械系统简单而高效的控制而设计
- 法兰和DIN-导轨安装

灵活性设计

- MC-BASIC全功能程序设计语言可以让您实现任何想要的运动支持网络通信协议的人机接口来对控制器进行配置
- 直观的指令集
- 可根据系统需求选择EtherCAT或CANopen总线
- 标准以太网TCP/IP主机通信接口
- 支持Modbus HMI，设置工具操作简易
- 即将推出符合IEC 61131标准集成CoDesys的softMC

专为性能而设计

- 实时的Linux操作系统确保精确和协调的运动
- 内置机器人控制能力
- EtherCAT运动总线可执行特定的运动控制适合周期短和高同步的应用

专为完美系统而设计

- 使用Servotronic伺服驱动器和电机创建您所需要的运动系统
- 使用CDHD EtherCAT和CANopen伺服驱动器实现高性能和高功率的伺服系统
- 使用集成了闭环步进电机控制的stepIM以步进系统的价格来获得划算的伺服性能

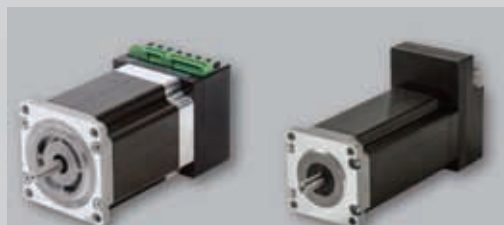
主要优势

- 控制机械载物台（Mechanical Stages）、龙门架构、DELTA机器人和SCARA机器人的理想解决方案
- 非常紧凑的套装软件
- 以太网机器界面
- EtherCAT和CANopen运动总线选项
- 支持标准和非标准机器人运动学的扩展能力
- 拥有和softMC系列运动控制器其它产品中相同的软件内核
- 标准的工业24VDC供电

完美的运动系统



配备PRO/PRO2无刷旋转伺服电机的CDHD EtherCAT和CANopen伺服驱动器



集成了闭环电机控制的StepIM

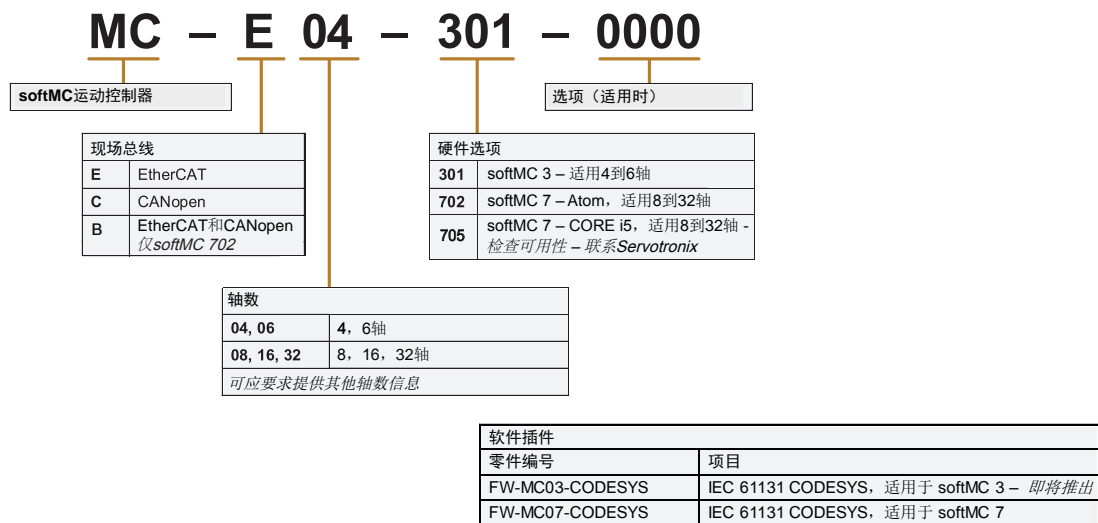
运动

- 单轴运动（移动，慢跑）
- 多轴插补（移动，转圈）
- 混合运动
- 主从式（凸轮传动，齿轮传动）
- 配置（sine加速梯形，定制）
- 模拟运动（离线程序验证）
- 先进的断点续传机制
- 用户可选择单位（米，英尺，毫米/秒和转数/分）
- 在线传输过程中的运动控制（即时和速度覆盖）
- 更正机械误差的3D补偿表
- 传送跟踪
- 标准和非标准类型的机器人动力学
- 针对所有动力学的高级空间插补
- 动态模型（标识和在线动态反转）
- 实时机器人碰撞检测

界面

- 机器界面：以太网TCP/IP和Modbus TCP
- 现场总线：EtherCAT，CANopen

订购信息



15年以来，softMC 软件算法在许多工业应用程序中得到了成功应用，包括：机器人、机床、医疗系统和通用自动化。Servotronics提供完整的运动解决方案，囊括电机和运动控制器等众多方面。想要优化您的机器，敬请联系我们！

系统

- 实时Linux操作系统
- 用户程序水平上的占先式多任务处理
- 集成了C/C++用户模块
- 使用可编程限位开关实现的基于位置的事件生成（分辨率达到微秒级别）
- softMC-Basic语言：全局和本地函数库、用户数据结构、文件系统和错误处理
- 集成的开发环境：编程、软件管理项目和诊断

硬件

- CPU：ARM iMX6处理器
- RAM：512 MB 800 MHz DDR3
- 存储：1GB Micro SD
- 以太网：RJ45连接器
- EtherCAT和CANopen：RJ45连接器

