



概述：

RSAP 是一款基于 EtherCAT 总线的开放式多轴运动控制器，它提供丰富的功能及接口，可集成 SCARA、Delta 等机器人模型的运动算法，适用于多种自动化项目运动控制平台。经过简单系统搭建，可与 Servotronix、coolDrive、Panasonic、Sanyo-denki 等品牌的伺服和步进驱动器-电机系统无缝集成，只需一个具成本效益的套装即可提供完整的运动解决方案。

用户可以使用与控制器配套的动态链接库嵌入用户开发的系统中，通过控制器提供的 API 函数库接口，与控制器进行数据交互；用户可以使用编程语言 C、C++、C#等在 Windows 或 Linux 系统中完成控制系统的开发。

特点：

- 纯软件的硬实时总线运动控制系统，可灵活移植。
- 可控制最多 32 个插补轴
- 支持多轴组控制，可实现最多 16 个轴组控制
- EtherCAT 总线控制，支持 8ms、4ms、2ms、1ms、500us 循环周期
- 可通过 windows API，嵌入应用系统或 LUA 脚本编写工艺程序
- 可通过 RSAP socket 协议接口实现跨平台，多语言控制。
- 可通过 linux native 接口，进行底层功能扩展。
- 功能，算法可能定制，可适应多种非标准设备运动特性。
- 基于 LINUX 操作系统的实时扩展，具备快速运算能力并提供多种硬件接口：Intel J1900 处理器、2GB RAM、32GB Flash、2*千兆网口、4*USB、1*COM、1*HDMI

规格

可控轴数	32 轴, 支持多轴组
控制周期	500us、1ms、2ms、4ms
运动模式	PTP、Jog、插补 (直线、圆弧), PCAT (运动轨迹前瞻), 电子凸轮
I/O 扩展方式	I/O 扩展 EtherCAT: 通用 EtherCAT I/O 模块;
驱动器模式	支持 CSP、Homing 模式、电子凸轮
外部通信方式	EtherNet, RS232, Modbus TCP

总线

连接形式	级联型
EtherCAT 连接器	RJ45
EtherCAT 传输线缆	--
EtherCAT 传输速度	100Mbps
EtherCAT 站间距离	100m
支持的 EtherCAT 从站	可任意扩展标准 EtherCAT 从站设备。已验证品牌有: Servotronix CDHD、SanyoDenki、Panasonic、ElmoGold 等伺服驱动。LeadShine、Moons、凯福、研控等步进驱动。多品牌 I/O 模块。

开发环境

操作系统支持	WinXP、Win7、Win8、Win10、Linux、etc.
开发语言	VC、VS、CODEBLOCKS、ECLIPSE C++、etc.

电气参数

输入电压	DC12-19V ±5%
功耗	20W

使用环境

工作温度	-20~60°C
湿度	0~90%, 无凝结
安装方式	箱体固定
机械尺寸 (mm)	134*126*40.6 (mm)

订货信息

型号	RSAP-EC-32-B
----	--------------