

RTEX + EtherCAT

软件运动控制的引领者

20年来受到全球众多设备制造商认可

RTEX总线

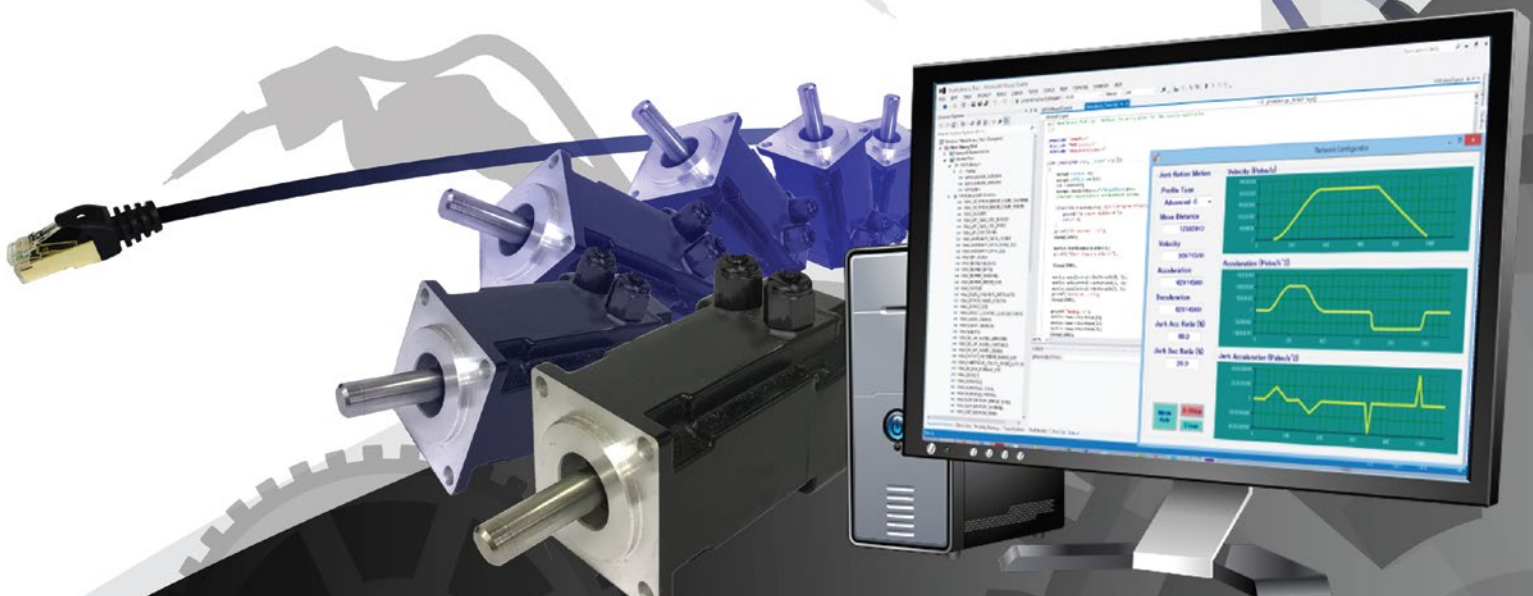
最大64轴

包含机器人控制

多轴运动控制器

 **WMX2**
For Realtime Express

RTEX
Realtime Express

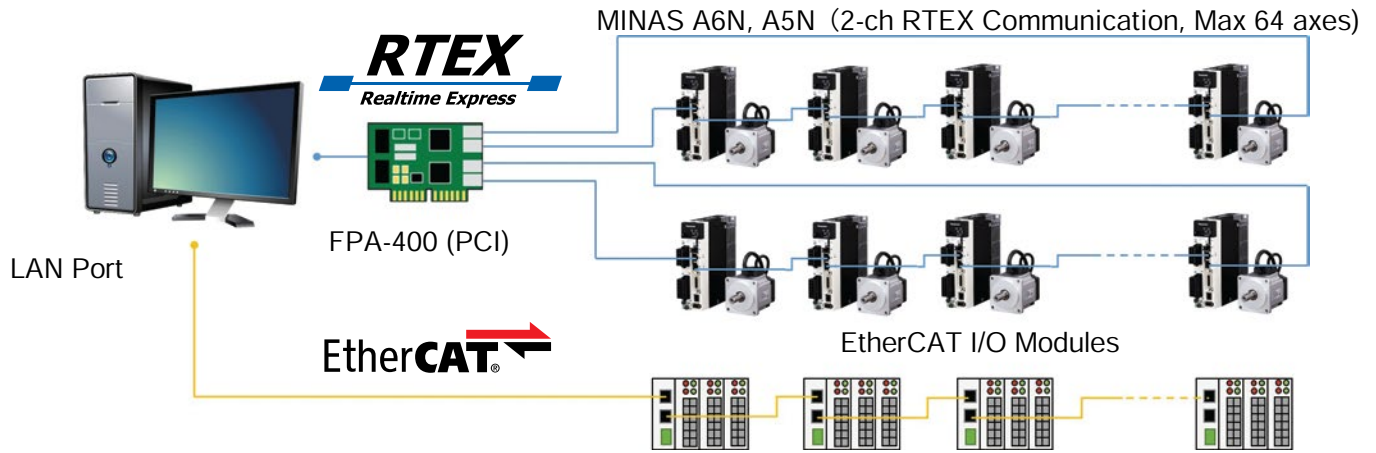


- 高性能运动控制功能和IO控制
- 通过 RTEX 两通道通讯总线板 (FPA-400) 和我们的软件运动控制技术, 可实现64轴的同步控制
- EtherCAT 主站控制加上 RTEX 板的组合, 一台电脑可同时实现RTEX和Ether CAT的控制
- 支持通用EtherCAT I/O模块和步进驱动

深圳市软赢科技有限公司 (SoftServo China)
E-mail: info@softwin.cc
深圳市宝安区沙井全至科技创新园10D
TEL: 0755-61911575 FAX: 0755-61911585

 **SOFT SERVO**

<http://www.softwin.cc>



运动控制，机器人控制、RTEX和Ether CAT通讯全部在一个安装包中。

FPA-400 (PCI 板)

EtherCAT 设置

实时操作系统

运动控制 API

机器人控制API

网络 管理API

简单的 GUI

网络配置器

规格

最大控制轴数	最大64 轴 (松下 MINAS A5B 伺服)
插补类型	直线(最大64 轴)、圆弧(2 轴)、3D 圆弧 (3 轴)、螺旋(3 轴)
加减速类型	梯形、S形、加加速度、正弦曲线、抛物线形、Advanced S、梯形 (平均运动时间)、用户自定义加减速曲线
运动控制功能	点动、回零、PTP、List Motion、路径插补、缓冲区API执行 (顺序PTP、轨迹控制)、样条插补 (三次样条等)
重载	在运动中改变目标位置、速度、加减速曲线参数
同期轴制御	最大有32对从动轴支持、多从动轴、动态从动轴控制设定
龙门控制	带斜交补偿控制的完全同步算法
插补轴期	默认1ms, 可在0.25ms-0.4ms之间调整
位置同步输出(PSO)	使用A6N或者原生的EtherCAT PSO 模块, 为检验机器和激光切割提供高速位置同步输出
机器人控制功能	多机器人协同控制, 包含6轴机器人、SCARA、DELTA、直角坐标机器人。机器人坐标可与通用轴进行同步和插补
指令模式	位置、速度、转矩
其它功能	误差补偿、间隙补偿、直线度补偿、软着陆
I/O 控制函数	输入11,600 点/ 输出 11,600 点, 支持众多第三方 EtherCAT I/O 模块
事件函数	基于事件 I/O 和运动控制
EtherCAT 主站功能	CoE、FoE、DC 分布时钟、线/星/树形拓扑、热插拔
API 对应语言	C Language (C/C++), .NET Framework (C#, VB)
操作环境	Windows 7 (x86、x64) Windows Embedded Standard 7 (x86、x64)
开发环境	Visual Studio (C/C++) x86: 2008/2010/2012, x64: 2010/2012 Microsoft .NET framework (VB.NET, C#.NET) 2.0之上