

ソフトモーションの先駆者

市販PCのみで高機能モーション制御を実現



EtherCAT モーションコントローラ

～世界の半導体工場で実証された圧倒的スペックと信頼性～

●オリジナル EtherCAT[®] マスタスタックによる最先端モーション技術

- ・ 最大64軸のサーボや1万点以上のI/Oを完全同期制御可能なWindows用高機能汎用モーションコントローラ
- ・ 最速125μsでの高速通信サイクル
- ・ PCのLANポートを活用し、専用基板なしでリアルタイム制御実現
- ・ IoT対応産業用PCに最適なソフトウェアオンリーソリューション

●豊富な量産装置採用実績

半導体製造装置

- ・ コータ/ディベロッパ
- ・ エッチング装置
- ・ フリップチップボンダ
- ・ ハンドラ、ダイボンダ等

F P D 製造装置

- ・ FPD露光装置
- ・ 液晶検査装置等

各種産業用ロボット、加工機

WMX2
インストールPC



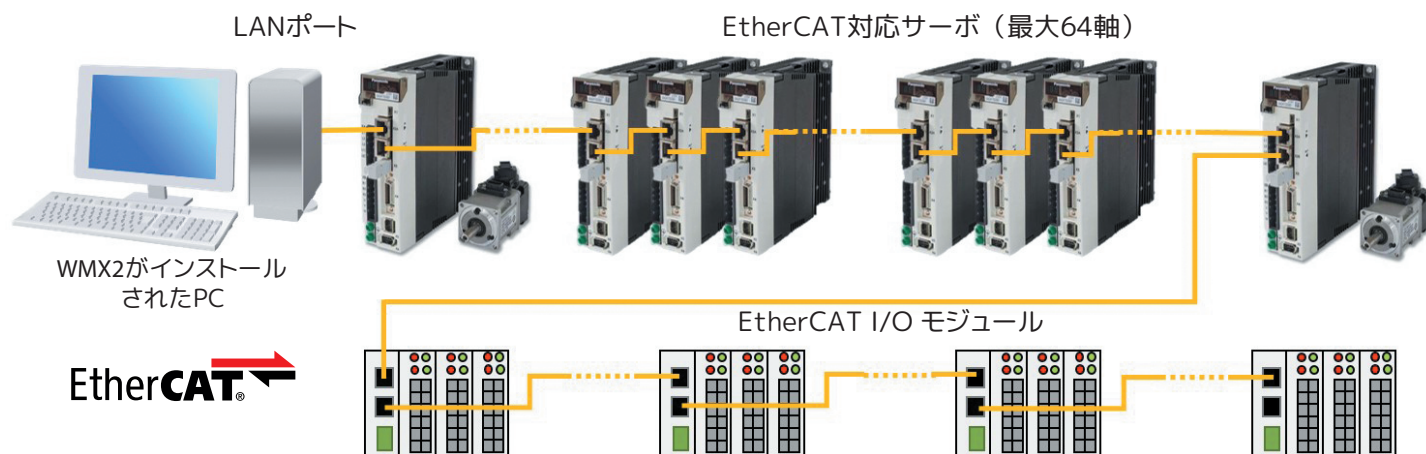
●オプションパッケージ

- ・ **ロボット制御**：垂直多関節、スカルロボット、デルタロボットなどを複数台同時・同期制御付加軸制御を含め、生産ラインを1台のPCで統括制御可能
- ・ **PLC制御**：IEC61131-3規格の5言語(LD, FBD, ST, IL, SFC)に対応
PLCopen規格の各種モーション機能を提供
- ・ **実時間モーションSDK**：リアルタイムOS「RTX」上で独自モーション機能を実装できるハイエンドなSDKパッケージ

〒190-0022 東京都立川市錦町3-1-13 立川ASビル2F
TEL : 042-512-5377 FAX : 042-512-5388
Email : info@softservo.co.jp

 **SOFT SERVO**
ソフトサーボシステムズ株式会社

<http://www.softservo.co.jp>



全て揃ったAll in One パッケージ

EtherCAT マスタ

リアルタイム OS

通信・モーション API

ロボット制御 API

ネットワーク API

シンプルなGUI

ネットワーク構成ツール

IEC61131-3 言語

仕様

軸数	最大64軸 同時・同期制御
I/O 点数	入出力それぞれ約 6 KB
モーション機能	ジョグ、原点復帰、位置決め、リストモーション（連続位置決め）、APIバッファ、イベント駆動、電子カム、連続軌跡（直線・円弧/スプライン）、位置同期出力、周速一定制御
補間機能	直線（最大64軸）、円弧（2次元、3次元）、ヘリカル
加減速プロファイル	台形、S字、ジャーク（加加速度指定/ジャーク比指定）、時間指定、正弦波形加速度、放物線形加速度 以上を加速、減速別々に設定 その他：2段階速度プロファイル、PVT指定プロファイル
原点復帰機能	19種類、ガントリ軸対応、カスタム原点復帰
オーバーライド機能	位置決め途中で目標値、速度、加減速度、プロファイルを変更
同期機能	単純同期、ガントリ向け同期ズレ補正機能（完全同期制御）
指令モード	位置、速度、トルク
補正機能	ピッチエラー補正（1次元/2次元）、バックラッシュ補正、真直度補正
EtherCAT マスタ	機能：CoE、FoE、DC同期、ライン/スター/リングトポロジー、ホットコネクト 最小通信サイクル：0.125ms ※PCスペック、軸数による
スレッド数	256個のスレッド及びプロセスから同時呼び出し可能
APIライブラリ対応言語	C/C++言語（ネイティブ）、.NET対応言語（C#、VB等） 対応 .NET Framework:2.0~3.5
開発環境	Visual Studio 2008、2010、2012、2013、2015 C++ Builder XE7
動作環境	OS：Windows 7(32bit/64bit)、Windows 10(64bit) .NET Framework：4.5.1以降 CPU：最低 ATOM 2GHz 程度（E3845等） コア数2以上 メモリ：4GB以上推奨