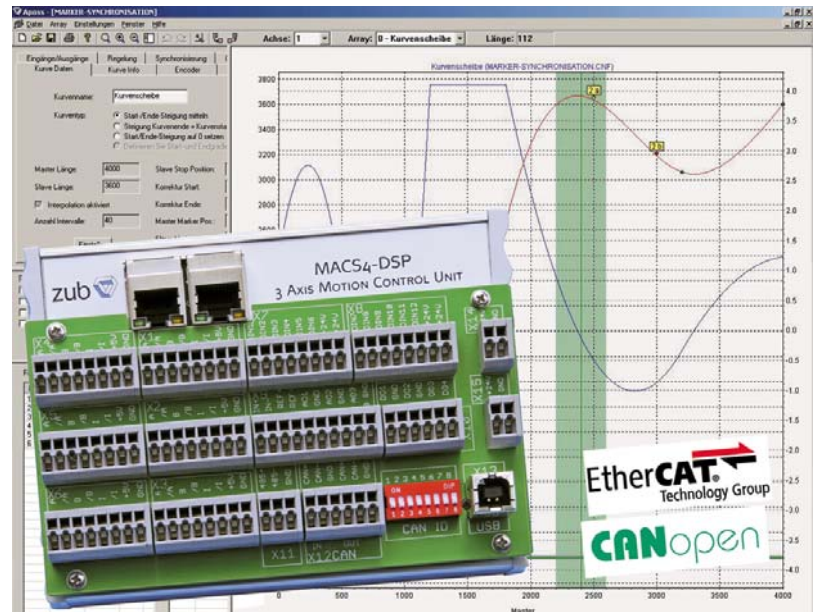


EtherCAT-Slave für Motion-Control



Der „intelligente“ EtherCAT-Slave bietet die Mehrachspositionierung und alle Spielarten der Antriebssynchronisation vom elektronischen Getriebe über die „fliegende Säge“ bis zur Kurvenscheiben-Synchronisation.

Weil Motion-Control Funktionalität, freie Programmierbarkeit und alle typischen Antriebsschnittstellen in einem Modul integriert sind, wurden deutliche Kostenvorteile gegenüber Lösungen, die auf einzelnen SPS-Baugruppen basieren, erreicht. Im kompakten Gehäuse sind Anschlüsse für 6 Encoder und echtzeitfähige Latch-Eingänge für die exakte Positionserfassung enthalten. Digitale und analoge I/Os stehen ebenso zur Verfügung wie eine CAN-Schnittstelle für Subnetze. Die hohe Integrationsdichte reduziert die Buslast, vermeidet aufwändige Time-Stamping-Verfahren, entlastet die SPS und minimiert die Systemkosten.