

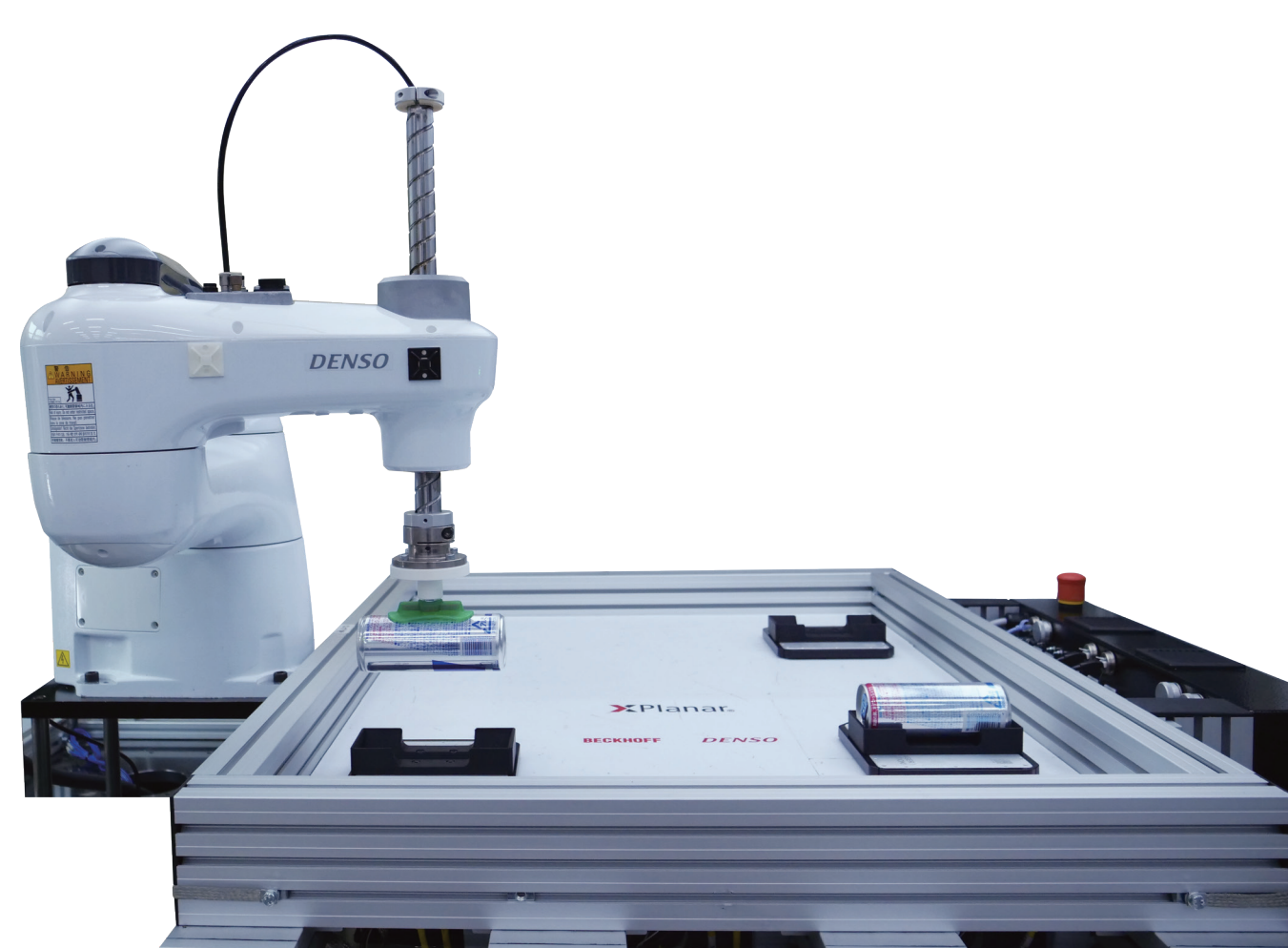
与无轨磁悬浮搬运系统XPlanar间的实时同步控制

- 利用TwinCAT进行综合控制,实现机器人和XPlanar的实时同步控制、“无间歇机器人”
- 机器人可跟踪在滑块上以自由路线高速控制的XPlanar,实现前所未有的高速应用

无需停止机器人的动作,实现高速高精度跟踪

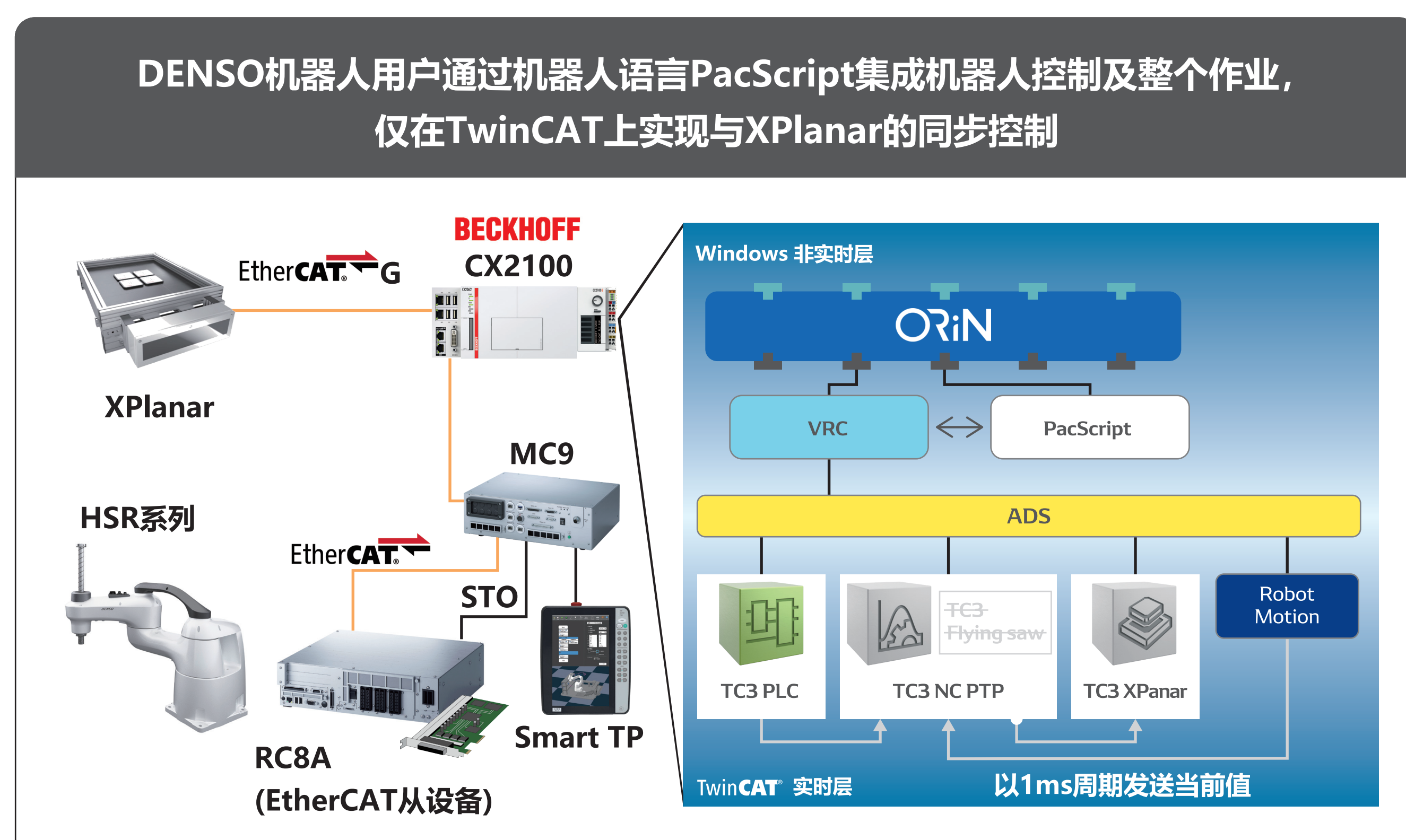
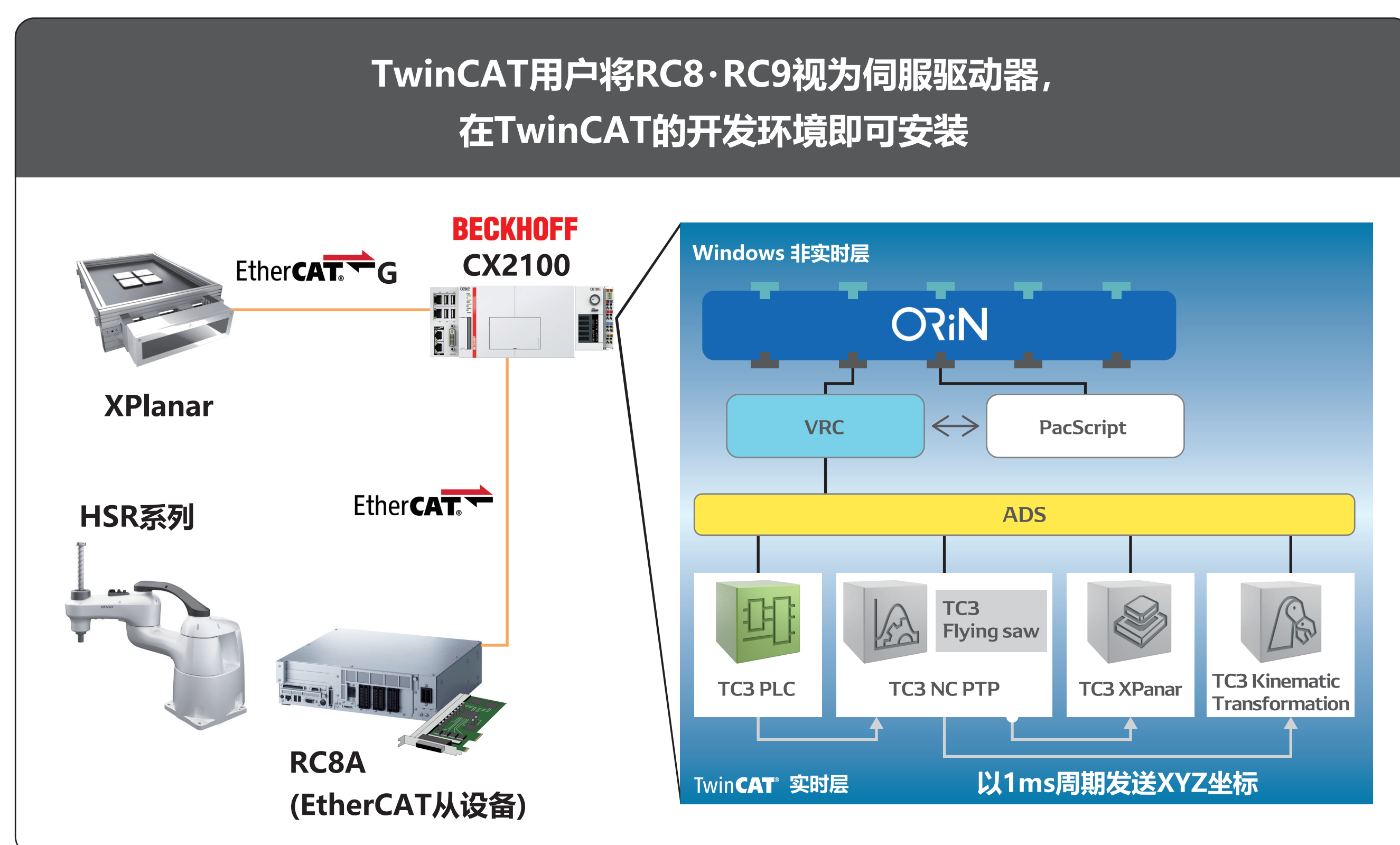
RC8由EtherCAT从站通过IPC实时控制, RC9则通过在TwinCAT上集成了机器人控制,可轻松实现与外部设备的实时同步控制

利用这些特点,实现XPlanar的动子和机器人间的高速高精度跟踪



可以选择用户惯用的开发环境

MC9 可在 RC9 开发环境中控制兼容 RC8A 的机器人,从而可以利用 RC9 的扩展功能并提高功能性。

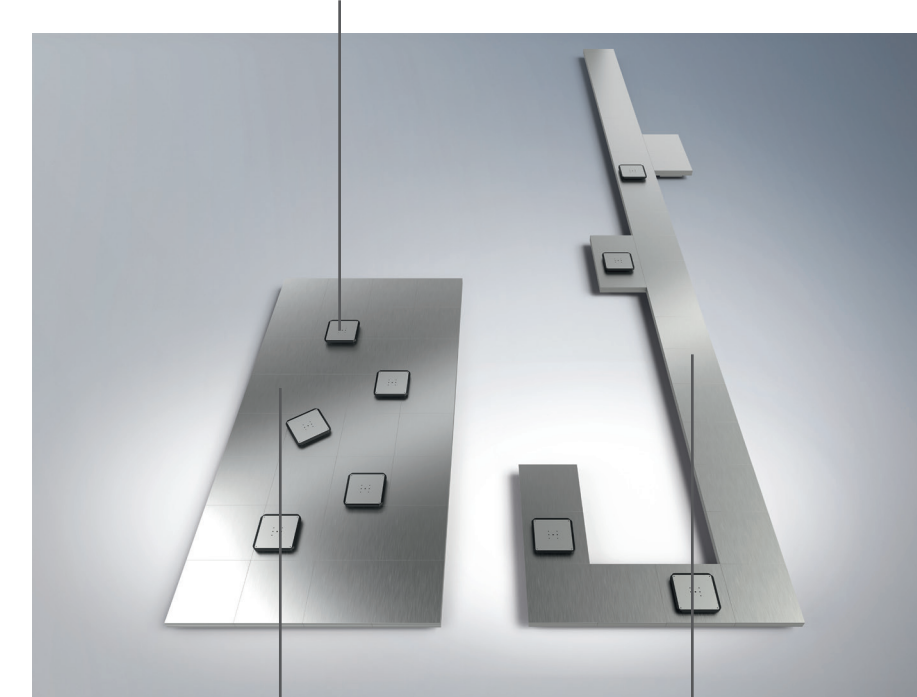


XPlanar® (与无轨磁悬浮搬运系统)



装有永磁铁的XPlanar动子产生磁场,检测安装了线圈的XPlanar滑块的动子位置,并发生磁悬浮。

XPlanar滑块240×240mm



平面布局

轨道布局

XPlanar可根据应用构建自由路径