Produktübersicht Intelligente Servoantriebe Intelligente Motoren

Your **Next** Intelligent **Move**

TECHNOSOFT

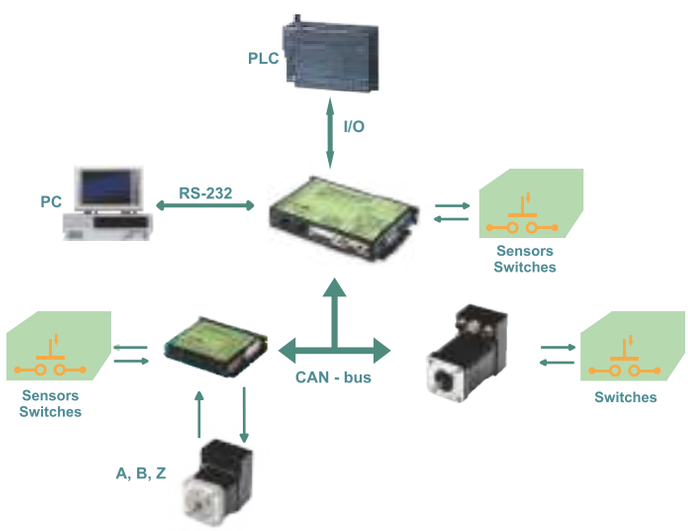
MOTION TECHNOLOGY

Innovatives Unternehmen

TECHNOSOFT ist ein führendes Unternehmen im Bereich DSP Motion Control (Antriebstechnik) spezialisiert auf Entwurf und Herstellung von Antriebssteuerungen und kundenspezifischen Antriebssystemen. MotionChipTM - eine spezielle , hochmoderne Antriebssteuerung , die mittlerweile in vielen intelligenten Servoantrieben zu finden ist - ist das Glanzstück der innovativen Entwicklungsarbeit von Technosoft. Alle Technosoft Produkte sind modular konzipiert - software - und hardwareseitig.

Das ermöglicht eine hohe Flexibilität und anpassungsfähige Speziallösungen ösungen, aus denen leicht Prototypen für spezielle OEM-Anwendungen generiert werden können.

In Automobilindustrie,Medizin,Robotertechnik und Fabrikautomatisierung nutzt man die profunde Erfahrung von Technosoft im Bereich Antriebssteuerungen gern, um Spezialprodukte für anspruchsvollste Anwendungen effektiv herzustellen.



Vorteile

- **Kompakte, kosteneffiziente und intelligente Antriebe**
- **All in one:** Controller und Antrieb in Einem
- **One for all:** Der selbe Antrieb für DC-Motoren, Schrittmotoren, bürstenlose Motoren und Linearmotoren
- **Dezentrale Intelligenz** mit:

CANopen	CANopen	EtherCAT	EtherCAT
TMLCAN	TML	Ethernet	ETHERNET

- **Fortschrittliche digitale Antriebssteuerung** mit MotionChipTM DSP Technologie:
  - PVT, S-Kurven, elektronische Kurvenscheiben (Camming), 3D Bewegungssteuerung
- **Einfache Implementierung** dank diverser Motion-Bibliotheken für PC/SPS
- **Grafische Programmierung** mit EasyMotion Studio

Intelligente Antriebe und Motoren

Intelligente Servoantriebe von Technosoft sind Teil einer neuen Familie volldigitaler Servoantriebe mit eingebetteter Intelligenz auf Basis modernster DSP Steuerungstechnik. Diese intelligenten Antriebe sind auf dem neuesten Stand der Technik und bieten Funktionen, die man sonst nur in Hochleistungs-Servoverstärkern findet:

- Die Konfiguration für bürstenlose Gleich- oder Wechselstrommotoren, Gleichstrommotoren mit Bürsten oder Schrittmotoren erfolgt über die Software
- Bewegungen in mehreren Modi: Bahnsteuerung, Profiling, Getriebe,
- Autonome oder Mehrachsen-Konfiguration
- Typische Rückmeldegeräte: Tachogeneratoren, Inkrementalgeber, digitale oder lineare Hallsensoren, Sin/Cos, SSI, Biss, EnDat 2.2
- Dezentrale Steuerung über CAN, CANopen, EtherCAT, Ethernet

Medizin

- Klinische Diagnostik
- Chirurgische Instrumente und Roboter
- Zentrifugalpumpen
- Röntgengeräte
- Biomechatronik
- Ophthamologische Geräte
- Beatmungsgeräte
- Dosier- und Abfüllsysteme
- Medizinische Pumpen

Robotik & Logistik

- Flexible Automatisierung
- Atomlagenätzung)
- Trimmen und Formen
- Pick and Place-Aufgaben

Forschungslabore

- Analysegeräte)
- Pipetting (Pipettieren)
- Automatisierte Diagnosesysteme

Fabrikautomation

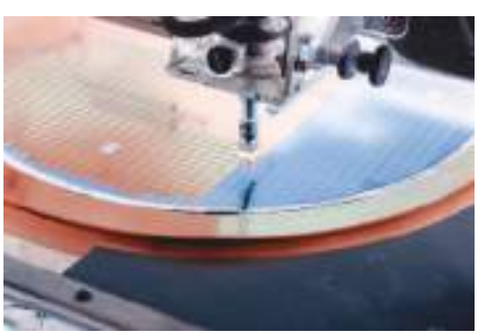
- Roboter auswählen und platzieren
- Kartesische roboter
- Schweißrobotern
- Druckausrüstung
- Bindungssysteme
- Laserschneiden/Laserbeschriftung
- Lötmaschine
- Dosier- und Fördersysteme

Verpackung

- Abfüllmaschinen
- Etikettiermaschinen
- Klebemaschinen
- Verpackungsdruck
- Materialdosierung

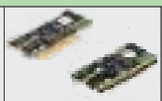
Halbleiterindustrie

- Flexible Automatisierung
- Atomlagen Ätzungen
- Trimmen und Formen
- Pick and Place-Aufgaben



Instrumentation & Optik

- Digitalmikroskope
- Lasermesssysteme
- Luftbild-Kameras
- Photometrie
- Linsen formen und polieren
- Autofokus & Autozoom

	Familie	iPOS360x				Micro4804	
							
	Servo-Regler	iPOS3602 VX/MX Intelligent Servo Regler 75 W	iPOS3604 VX/MX Intelligent Servo Regler 144 W	iPOS3602 HX/BX Intelligent Servo Regler 75 W	iPOS3604 HX/BX Intelligent Servo Regler 144 W	Micro4804 MZ Intelligent Servo Regler 150 W	Micro4804 CZ Intelligent Servo Regler 150 W
Motorart	Gleichstrommotor	✓	✓	✓	✓	✓	✓
	Schrittmotor (bis 512 u-Schritte)	✓	✓	✓	✓	✓	✓
	Bürstenloser Motor	✓	✓	✓	✓	✓	✓
	Linearmotor	✓	✓	✓	✓	✓	✓
Parameter	Busspannung	9-36 V	9-36 V	9-36 V	9-36 V	6-48 V	6-48 V
	Ausgangsstrom-Nennwert	2 A	4 A	2 A	4 A	3 A (RMS)	4 A (RMS)
	Ausgangsstrom-Spitzenwert	3.2 A	10 A	3.2 A	10 A	10 A (RMS)	10 A (RMS)
Schnittstelle	RS-232 / USB	✓/-	✓/-	✓/-	✓/-	✓/✓	✓/✓
	CAN / CANopen	✓	✓	✓	✓	✓	✓
	EtherCAT	Optional	Optional			✓	✓
	TMLCAN	✓	✓	✓	✓	✓	✓
Motion Control	Steuerfunktionen Position, Drehzahl, Drehmoment	✓	✓	✓	✓	✓	✓
	Getriebe	✓	✓	✓	✓	✓	✓
	Elektronische Nockenwelle	✓	✓	✓	✓	✓	✓
Eingänge / Ausgänge	Analogeingänge	2 (VX) / 1 (MX)	2 (VX) / 1 (MX)	1	1	1	1
	Digitaleingänge	5	5	5	5	3 / 6	3 / 6
	Digitalausgänge	4 (VX) / 3 (MX)	4 (VX) / 3 (MX)	3	3	3 / 0	3 / 0
Sensoren	Inkrem. Quadraturdrehgeber	✓	✓	✓	✓	✓	✓
	Hall-Sensor	✓	✓	✓	✓	✓	✓
	Linearer Hall-Sensor	✓	Optional	Optional	Optional	✓	✓
	Sin / Cos Encoder	✓	✓	✓	✓		
	SSI / BISS Encoder					✓	✓
	Tamagawa					✓	✓
Andere	Abmessungen (mm)	56 x 29 x 7(VX) 55 x 26 x 13 (MX)	56 x 29 x 7(VX) 55 x 26 x 13 (MX)	73 x 45 x 16 (HX) 80 x 55 x 16 (BX)	73 x 45 x 16 (HX) 80 x 55 x 16 (BX)	38 x 25 x 9	40 x 28 x 35
	Gewicht (g)	10 (VX) / 8 (MX)	10 (VX) / 8 (MX)	48 (HX) / 70 (BX)	48 (HX) / 70 (BX)	8	30
	Temperaturbereich	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C

(*) Extended temperatures available on request

iPOS4808				iPOS481x		iPOS4850	Familie	
iPOS4808 VX Intelligent Servo Regler 400 W	iPOS4808 MY Intelligent Servo Regler 400 W	iPOS4808 MY COMBO Intelligent Servo Regler 400 W	iPOS4808 BX Intelligent Servo Regler 400 W	iPOS481x MZ Intelligent Servo Regler 700 W	iPOS481x XZ Intelligent Servo Regler 1 kW	iPOS4850 BX Intelligent Servo Regler 2,5 kW	Servo-Regler	
✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	Gleichstrommotor	Motorart
✓	✓	✓	✓	✓	✓		Schrittmotor (bis 512 u-Schritte)	
✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	Bürstenloser Motor	
✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	Linearmotor	
11-50 V	11-50 V	11-50 V	11-50 V	11-50 V	11-50 V	11-60 V	Busspannung	Parameter
8 A	8 A	8 A	8 A	10/15 A (RMS)	10/15 A (RMS)	45 A (RMS)	Ausgangsstrom-Nennwert	
20 A	20 A	20 A	20 A	28 A (RMS)	28 A (RMS)	64 A (RMS)	Ausgangsstrom-Spitzenwert	
✓ /-	✓ /-	✓ /-	✓ /-	✓ / ✓	✓ / ✓	✓ /-	RS-232 / USB	Schnittstelle
✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	CAN / CANopen	
Optional		✓	✓	✓	✓	✓	EtherCAT	
✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	TMLCAN	
✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	Steuerfunktionen Position, Drehzahl, Drehmoment	Motion Control
✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	Getriebe	
✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	Elektronische Nockenwelle	
2	2	2	2	2	2	3	Analogeingänge	Eingänge / Ausgänge
8	6	6	6	6	6	2	Digitaleingänge	
5	5	5	5	6	6	2	Digitalausgänge	
✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	Inkrem. Quadraturdrehgeber	Sensoren
✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	Hall-Sensor	
✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	Linearer Hall-Sensor	
✓	✓	✓	✓	✓	✓		Sin / Cos Encoder	
✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	SSI / BISS Encoder	
				✓	✓	✓	Tamagawa	
56 x44 x7	60 x44 x 12	60 x 44 x 21 (CAN) 64 x 44 x 21 (CAT)	89 x 77 x 17 (CAN) 103 x 71 x 17 (CAT)	64 X 43X 13	93 X 43 X 30 (CAN) 93 X 43 X 32 (CAT)	139 X 93 X 24	Abmessungen (mm)	Andere
18	20	43 / 45	110 / 120	20	92	240	Gewicht (g)	
0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	Temperaturbereich	

(*) Extended temperatures available on request

	Familie	iPOS80x0	iPOS8015		iGVD	Multi-achsen		
	Servo-Regler	iPOS80x0 BX Intelligent Servo Regler 800 W / 1,6 kW	iPOS8015 BZ Intelligent Servo Regler 1,7 kW	iPOS8015 MZ Intelligent Servo Regler 1,7 kW	iGVD BX Intelligent Servo Regler 8 kW	Micro4804 SX/SY Multi- achsen Motion system 4 x 150 W	iPOS360x SX Multi-achsen Motion system 4 x 144 W	iPOS360x SY Multi-achsen Motion system 6 x 144 W
Motorart	Gleichstrommotor	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
	Schrittmotor (bis 512 u-Schritte)	✓	✓	✓			✓	✓
	Bürstenloser Motor	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
	Linearmotor	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
Parameter	Busspannung	11 - 80 V	11 - 80 V	11 - 80 V	11 - 80 V	6 - 48 V	12 -3 6 V	12 - 36 V
	Ausgangsstrom-Nennwert	10 / 20 A	15 A (RMS)	15 A (RMS)	100 A	4 x 4 A (RMS)	4 x 4 A / 4 A	6 x 2 A / 4 A
	Ausgangsstrom-Spitzenwert	20 / 40 A	28 A (RMS)	28 A (RMS)	140 A	10 A (RMS)	4 x 3.2 A / 10 A	6 x 3.2 A / 10 A
Schnittstelle	RS-232 / USB	✓/ -	✓/ -	✓/✓	✓/✓	✓/✓	✓/ -	✓/ -
	CAN / CANopen	✓		✓	✓	✓	✓	✓
	EtherCAT		✓	✓	✓	✓	Ethernet	✓
	TMLCAN	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
Motion Control	Steuerfunktionen Position, Drehzahl, Drehmoment	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
	Getriebe	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
	Elektronische Nockenwelle	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
Eingänge / Ausgänge	Analogeingänge	2	2	2	1	4 x 1	4 x 2	6 x 2
	Digitaleingänge	4	4	6	5	4 x 3	4 x 5	6 x 5
	Digitalausgänge	4	4	6	5	4 x 3	4 x 4	6 x 4
Sensoren	Inkrem. Quadraturdrehgeber	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
	Hall-Sensor	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
	Linearer Hall-Sensor			✓		✓	✓	✓
	Sin / Cos Encoder	✓	✓	✓			✓	✓
	SSI / BISS Encoder	✓	✓	✓	✓	✓		
	Tamagawa		✓	✓		✓		
Andere	Abmessungen (mm)	139 x 94 x 25	139 x 94 x 25	64 x 44 x16	104 x 95 x 47	72 X 118 X 21	100 x 98 x 37	160 x 122 x 37
	Gewicht (g)	240	240	45	300	120	125	200
	Temperaturbereich	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C

(*) Extended temperatures available on request

iMOT17 Step			iMOT17 Brushless			iMOT23 Step		Gearheads	Familie	
iMOT 17xS XM-CAN Intelligent Step Motors 0.3 Nm	iMOT 17xS TM-CAN Intelligent Step Motors 0.3 Nm	iMOT 17xS TM-CAT Intelligent Step Motors 0.3 Nm	iMOT 17xB XM-CAN Intelligent Brushless Motors 0.1-0.3.Nm	iMOT 17xB TM-CAN Intelligent Brushless Motors 0.1-0.3.Nm	iMOT 17xS TM-CAN Intelligent Brushless Motors 0.1-0.3.Nm	iMOT 23xS XM-CAN Intelligent Step Motors 1-1.8 Nm	iMOT 23xS TM-CAN Intelligent Step Motors 1-1.8 Nm	GP Gearheads up to 90 Nm	Servo-Regler	
									Gleichstrommotor	Motorart
✓	✓	✓				✓	✓		Schrittmotor (bis 512 u-Schritte)	
			AC	AC	AC				Bürstenloser Motor	
									Linearmotor	
12-48V	12-48V	12-48V	12-48V	12-48V	12-48V	12-48V	12-48V		Busspannung	Parameter
0.3 Nm	0.3 Nm	0.3 Nm	0.1-0.3 Nm	0.1-0.3 Nm	0.1-0.3 Nm	1-1.5 Nm	1-1.5 Nm	Rated Torque up to 90 Nm	Ausgangsstrom-Nennwert	
0.5 Nm	0.5 Nm	0.5 Nm	0.3-0.9 Nm	0.3-0.9 Nm	0.3-0.9 Nm	1-1.8 Nm	1-1.8 Nm	Peak Torque up to 150 Nm	Ausgangsstrom-Spitzenwert	
✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓		RS-232 / USB	Schnittstelle
✓	✓		✓	✓		✓	✓		CAN / CANopen	
		✓			✓				EtherCAT	
✓	✓		✓	✓		✓	✓		TMLCAN	
✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓		Steuerfunktionen Position, Drehzahl, Drehmoment	Motion Control
✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓		Getriebe	
✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓		Elektronische Nockenwelle	
1	1	1	1	1	1	1	1		Analogeingänge	Eingänge / Ausgänge
5	4	4	4	4	4	5	4		Digitaleingänge	
2	2	2	2	2	2	2	2		Digitalausgänge	
Internal	Internal	Internal	Internal	Internal	Internal	Internal	Internal		Inkrem. Quadraturdrehgeber	Sensoren
									Hall-Sensor	
									Linearer Hall-Sensor	
									Sin / Cos Encoder	
									SSI / BISS Encoder	
									Tamagawa	
51÷65x43x57	51÷65x43x57	51÷65x43x57	58÷91x43x57	58÷98x43x57	58÷98x43x57	68÷92x58x73	68÷92x58x73	40 / 57 / 86 Diameter	Abmessungen (mm)	Andere
285-600	285-600	285-600	325-700	325-700	325-700	700-1100	700-1100	Up to 4500	Gewicht (g)	
0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	0 - 40 °C	Temperaturbereich	

(*) Extended temperatures available on requestest

iPOS Line

iPOS3602 VX / iPOS3602 MX Intelligente Servo Regler — 36 V, 2 A 75 W

- Geeignet für Rotationsmotoren, bürstenlose Linearmotoren, Gleichstrommotoren mit Bürsten und Schrittmotoren
- 9-36 V Stromversorgung (Motor und Logik)
- 2 A Dauerstrom, 3,2 A Spitzenstrom
- Digitale Eingänge (5), digitale Ausgänge (4 Modell VX / 3 Modell MX) und analoge Eingänge (2 Modell VX / 1 Modell MX)
- Hochauflösende Schrittmotorsteuerung bis 512 Mikroschritte / Schritt
- Drehimpulsgeber und Sin / Cos Impulsgeber, Hall-Sensoren oder lineare Hallsensoren
- RS-232 und CAN (TMLCAN und CANopen Protokoll)
- Optionale EtherCAT Erweiterung mit CoE Protokoll
- Montage: vertikal (Modell VX), horizontal (Modell MX)
- Abmessungen: 56 x 29 x 7 mm (Modell VX) / 55 x 26 x 13 mm (Modell MX)

Bestellinformationen:

P028.001.E001 iPOS3602 VX-CAN Servo Regler, 36 V, 2 A, CAN
P028.001.E101 iPOS3602 MX-CAN Servo Regler, 36 V, 2 A, CAN

iPOS3604 VX / iPOS3604 MX Intelligente Servo Regler — 36 V, 4 A 144 W

- Geeignet für Rotationsmotoren, bürstenlose Linearmotoren, Gleichstrommotoren mit Bürsten und Schrittmotoren
- 9-36 V Stromversorgung (Motor und Logik)
- 4 A Dauerstrom, 10 A Spitzenstrom
- Digitale Eingänge (5), digitale Ausgänge (4 Modell VX / 3 Modell MX) und analoge Eingänge (2 Modell VX / 1 Modell MX)
- Hochauflösende Schrittmotorsteuerung bis 512 Mikroschritte / Schritt
- Drehimpulsgeber und Sin / Cos Impulsgeber, Hall-Sensoren oder lineare Hallsensoren
- RS-232 und CAN (TMLCAN und CANopen Protokoll)
- Optionale EtherCAT Erweiterung mit CoE Protokoll
- Mounting: vertical (VX model), horizontal (MX model)
- Size: 56 x 29 x 7 mm (VX model) / 55 x 26 x 13 mm (MX model)

Bestellinformationen:

P028.002.E001 iPOS3604 VX-CAN Servo Regler, 36 V, 4 A, CAN
P028.002.E101 iPOS3604 MX-CAN Servo Regler, 36 V, 4 A, CAN

iPOS3602 BX / iPOS3602 HX Intelligente Servo Regler — 36 V, 2 A 75 W

- Geeignet für Rotationsmotoren, bürstenlose Linearmotoren, Gleichstrommotoren mit Bürsten und Schrittmotoren
- 9-36 V Netzteil
- Dauerstrom: 2 A
- Spitzenstrom: 3,2 A
- Digitale Eingänge (5) / Ausgänge (4) und analoge Eingänge (2)
- Hochauflösende Schrittmotorsteuerung bis 512 Mikroschritte / Schritt
- Drehimpulsgeber und Sin / Cos Impulsgeber, Hall-Sensoren oder lineare Hallsensoren
- RS-232 und CAN (TMLCAN und CANopen Protokoll)
- Abmessungen: 80 x 55 x 16 mm (Modell BX) / 73x45x16 mm (Modell HX)

Bestellinformationen:

P028.001.E201 iPOS3602 BX-CAN Servo Regler, 36 V, 2 A, CAN
P028.001.E501 iPOS3602 HX-CAN Servo Regler, 36 V, 2 A, CAN

iPOS3604 BX / iPOS3604 HX Intelligente Servo Regler

36 V, 4 A 144 W

- Geeignet für Rotationsmotoren, bürstenlose Linearmotoren, Gleichstrommotoren mit Bürsten und Schrittmotoren
- 9-36 V Netzteil
- Dauerstrom: 4 A
- Spitzenstrom: 10 A
- Digitale Eingänge (5) / Ausgänge (4) und analoge Eingänge (2)
- Hochauflösende Schrittmotorsteuerung bis 512 Mikroschritte / Schritt
- Drehimpulsgeber und Sin / Cos Impulsgeber, Hall-Sensoren oder lineare Hallsensoren
- RS-232 und CAN (TMLCAN und CANopen Protokoll)
- Abmessungen: 80 x 55 x 16 mm (BX model) / 73x45x16 mm (HX model)

Bestellinformationen:

P028.002.E201 iPOS3604 BX-CAN Servo Regler, 36 V, 4 A, CAN
P028.002.E501 iPOS3604 HX-CAN Servo Regler, 36 V, 4 A, CAN

Micro4804 Intelligente Servo Regler

48 V, 4 A RMS 150 W

- Geeignet für Rotationsmotoren, bürstenlose Linearmotoren, Gleichstrommotoren mit Bürsten
- 6-48 V Netzteil
- Dauerstrom: 4A (RMS), Spitzenstrom: 10 A peak (RMS)
- Digitale Eingänge (bis zu to 6) / Ausgänge (bis zu 3) und analoge Eingänge (1)
- Unterstützt verschiedene Encoderschnittstellen inkl. SSI, BiSS-C und EnDat 2.2, Tamagawa, Panasonic, Nikon, Sanyo Denki
- RS-232, USB, EtherCAT
- Abmessungen:38.1 x 25 x 8.4 mm (MZ model) / 38.6 x 40.6 x 22.8 mm (CZ model) 38.1 x 25 x 8.4 mm (LZ model)

Bestellinformationen:

P020.002.E102 Micro 4804 MZ-CAN 48V, 4ARMS, CAN, plug-in
P020.002.E122 Micro4804 MZ-CAT, 48V, 4ARMS, EtherCAT, plug-in
P020.802.E202 Micro 4804 CZ-CAN 48V, 4ARMS, CAN, standalone
P020.802.E222 Micro 4804 CZ-CAT 48V 4A, EtherCAT, standalone
P020.022.E102 Micro 4804 LZ-CAN 48V, 4ARMS, CAN, plug-in
P020.022.E122 Micro 4804 LZ-CAT 48V 4A, EtherCAT, standalone

iPOS4808 VX / iPOS4808 MY Intelligente Servo Regler

48 V, 8 A 400 W

- Geeignet für Gleichstrommotoren mit Bürsten, bürstenlose Motoren, Schritt- und Linearmotoren
- 10-50 V Stromversorgung Motor, 12-36 V Versorgung Logik
- 8 A Dauerstrom, 20 A Spitzenstrom
- Digitale Eingänge (8) / Ausgänge (6, Modell VX / 6, Modell MY) und analoge Eingänge (2)
- Hochauflösende Schrittmotorsteuerung bis 512 Mikroschritte / Schritt
- Drehimpulsgeber und Sin / Cos Impulsgeber, Hall-Sensoren oder lineare Hallsensoren
- Optionale Feedback-Erweiterung für: SSI und BiSS Encoder
- RS-232 und CAN (TMLCAN und CANopen Protokoll)
- Optionale EtherCAT Erweiterung mit CoE Protokoll
- Montage: vertikal (Modell VX), horizontal (Modell MY)
- Abmessungen: 56 x 44 x 7 mm (VX model) / 60 x 44 x 12 (MY model)

Bestellinformationen:

P027.014.E001 iPOS4808 VX-CAN Servo Regler, 48 V, 8 A, CAN
P027.414.E101 iPOS4808 MY-CAN Servo Regler, 50 V, 8 A, CAN

iPOS4808 MY COMBO
Intelligente Servo Regler

48 V, 8 A
400 W

- Geeignet für Gleichstrommotoren mit Bürsten, bürstenlose Motoren, Schritt- und Linearmotoren
- 4-50 V Stromversorgung Motor, 12-36 V Versorgung Logik
- 8 A Dauerstrom; 20 A Spitzenstrom
- Digitale Eingänge (6) / Ausgänge (5) und analoge Eingänge (2)
- Hochauflösende Schrittmotorsteuerung (512 Mikroschritte) oder stufenlose Regelung
- Drehimpulsgeber und Sin / Cos Impulsgeber, digitale und lineare Hallsensoren
- Dual Feedback- und Absolutwertgeber-Unterstützung (SSI und BiSS)
- STO (Safe Torque Inputs) - fähig
- RS-232, TMLCAN und CANopen, CoE Protokoll für die EtherCAT Version

Bestellinformationen:

P027.314.E111 iPOS4808 MY-CAN-STO Combo, 48 V, 8 A, CAN, STO
P027.314.E121 iPOS4808 MY-CAT-STO Combo, 48 V, 8 A, EtherCAT, STO

iPOS4808 BX
Intelligente Servo Regler

48 V, 8 A
400 W

- Geeignet für Gleichstrommotoren mit Bürsten, bürstenlose Motoren, Schritt- und Linearmotoren
- 4-50 V Stromversorgung Motor, 12-36 V Versorgung Logik
- 8 A Dauerstrom, 20 A Spitzenstrom
- Digitale Eingänge (6) / Ausgänge (5) und analoge Eingänge (2)
- Hochauflösende Schrittmotorsteuerung bis 512 Mikroschritte / Schritt
- Drehimpulsgeber und Sin / Cos Impulsgeber, Hall-Sensoren oder lineare Hallsensoren
- STO (Safe Torque Inputs) - fähig
- Dual Feedback- und Absolutwertgeber-Unterstützung (SSI und BiSS)
- RS-232, CAN (Protokolle TMLCAN und CANopen) und EtherCAT Extension mit CoE Protokoll
- Abmessungen: 89 x 77 x 17 mm (CAN) / 103 x 71 x 17 mm (CAT)

Bestellinformationen:

P027.014.E201 iPOS4808 BX-CAN Servo Regler, 48 V, 8 A, CAN
P027.014.E221 iPOS4808 BX-CAT Servo Regler, 48 V, 8 A, EtherCAT

iPOS4810 MZ / iPOS4810 XZ
Intelligente Servo Regler

48 V, 10 A
700W

- Geeignet für Gleichstrommotoren mit Bürsten, bürstenlose Motoren, Schritt- und Linearmotoren
- 11-50 V Stromversorgung Motor, 9-36 V Versorgung Logik
- Ausgangsstrom: 10 Arms Dauer-, 28 Arms Spitzenstrom
- Drehimpulsgeber und Sin / Cos Impulsgeber, Hall-Sensoren oder lineare Hallsensoren
- Unterstützt verschiedene Feedbackoptionen inkl. Absolutgeber
- SSI und BiSS Encoder, Tamagawa, Panasonic, Nikon, Sanyo Denki
- RS-232 und CAN (TMLCAN und CANopen Protokoll)
- EtherCAT Erweiterung mit CoE Protokoll
- Abmessungen:
  64 x 43.6 x 13.7 mm(MZ-CAN & MZ-CAT model)
  93 x 43.8 x 32.5 mm(XZ-CAT model)
  93 x 43.8 x 30.5 mm(XZ-CAN model)

Bestellinformationen:

P022.015.E122 iPOS4810 MZ-CAT, 48V, 10A, EtherCAT, plug-in
P022.015.E102 iPOS4810 MZ-CAN,48V, 10A,CAN, plug-in
P022.815.E122 iPOS4810 XZ-CAT, 48V, 10A, EtherCAT, standalone
P022.815.E102 iPOS4810 XZ-CAN, 48V, 10A, CAN, standalone

iPOS4815 MZ / iPOS4815 XZ
Intelligente Servo Regler

48 V, 15 A
1kW

- Geeignet für Gleichstrommotoren mit Bürsten, bürstenlose Motoren, Schritt- und Linearmotoren
- 11-50 V Stromversorgung Motor, 9-36 V Versorgung Logik
- Ausgangsstrom: 15 Arms Dauer-, 28 Arms Spitzenstrom
- Drehimpulsgeber und Sin / Cos Impulsgeber, Hall-Sensoren oder lineare Hallsensoren
- Unterstützt verschiedene Feedbackoptionen inkl. Absolutgeber
- SSI und BiSS Encoder, Tamagawa, Panasonic, Nikon, Sanyo Denki
- RS-232 und CAN (TMLCAN und CANopen Protokoll)
- EtherCAT Erweiterung mit CoE Protokoll
- Abmessungen:
  64 x 43.6 x 13.7 mm(MZ-CAN & MZ-CAT)
  93 x 43.8 x 32.5 mm(XZ-CAT model)
  93 x 43.8 x 30.5 mm(XZ-CAN model)

Bestellinformationen:

P022.016.E122 iPOS4815 MZ-CAT, 48V, 15A, EtherCAT, plug-in
P022.016.E102 iPOS4815 MZ-CAN, 48V, 15A, CAN, plug-in
P022.816.E122 iPOS4815 XZ-CAT, 48V, 15A, EtherCAT, standalone
P022.816.E102 iPOS4815 XZ-CAN, 48V, 15A, CAN, standalone

iPOS4850 BX
Intelligente Servo Regler

48 V, 50 A
2,5 kW

- Geeignet für bürstenlose und bürstenbehaftete DC-Motoren, Linear- und Schrittmotoren
- Leistungsstark mit 50 A Dauerstrom und 11-60 Vdc Betriebsspannung
- Zur Regelung von DC-Motoren, PMSM-Motoren, Linear- und Torquemotoren
- Unterstützt diverse Feedbackoptionen inkl. Absolutgeber: SSI und BiSS Encoder
- Digitale Eingänge (2) / Ausgänge (2) und analoge Eingänge (3)
- Einbindung in übergeordnete Systeme über CAN-Bus Schnittstelle
- EtherCAT Erweiterung mit CoE Protokoll
- Safe Torque Off (STO) mit Sicherheits-Integritätslevel SIL3/Cat3/Ple
- Abmessungen: 139 x 94 x 24 mm

Bestellinformationen:

P029.300.E201 iPOS4850 BX-CAN-STO, 48V 50A, cl.frame, Enc, CAN,STO
P029.300.E321 iPOS4850 BX- CAT- STO, 48V, 50A, cl. frame, enc., CAT

iPOS8010 BX / iPOS8020 BX
Intelligente Servo Regler

80 V, 10 A - 20 A
800 W - 1,6 kW

- Geeignet für Gleichstrommotoren mit Bürsten, bürstenlose Motoren, Schritt- und Linearmotoren
- 11-80 V Stromversorgung Motor, 12-36 V Versorgung Logik
- 10 A/20 A Dauerstrom, 20 A /40 A Spitzenstrom
- Digitale Eingänge (4) / Ausgänge (4) und analoge Eingänge (2)
- Hochauflösende Schrittmotorsteuerung bis 512 Mikroschritte / Schritt
- Drehimpulsgeber und Sin / Cos Impulsgeber, Hall-Sensoren oder lineare Hallsensoren
- Dual Feedback- und Absolutwertgeber-Unterstützung (SSI und BiSS)
- 2 Safe Torque Off (STO) Eingänge
- RS-232, CAN (Protokolle TMLCAN und CANopen) und EtherCAT-Extension mit CoE Protokoll
- Abmessungen: 139 x 94 x 16 mm

Bestellinformationen:

P029.025.E201 iPOS8010 BX-CAN Servo Regler, 80 V, 10 A, CAN
P029.026.E201 iPOS8020 BX-CAN Servo Regler, 80 V, 20 A, CAN

iPOS8015 BZ CAT Intelligente Servo Regler — 80V, 15A RMS 1,7kW

- Geeignet für Gleichstrommotoren mit Bürsten, bürstenlose Motoren, Schritt- und Linearmotoren
- 11-80 V Stromversorgung Motor, 12-36 V Versorgung Logik
- Leistungsstark mit 15 Arms Dauerstrom und 11-80 VDC Betriebsspannung
- Äußerst schnelle EtherCAT-Zykluszeiten von bis zu 100 µs (10 kHz)
- Unterstützt diverse Feedbackoptionen inkl. Sin/Cos und Absolutwertgeber
- Safe Torque Off (STO) mit Sicherheits-Integritätslevel SIL3/Cat3/Ple
- Digitale Eingänge (4) / Ausgänge (4) und analoge Eingänge (2)
- RS-232, CAN (Protokolle TMLCAN und CANopen) und EtherCAT-Extension mit CoE Protokoll
- Abmessungen: 139 x 94 x 24 mm

Bestellinformationen:

P023.026.E221 iPOS8015 BZ-CAT, 80V, 15A, cl.frame, Enc, EtherCAT

iPOS8015 MZ / iPOS8015 XZ Intelligente Servo Regler — 80 V, 15 A 1,7 kW

- Geeignet für Gleichstrommotoren mit Bürsten, bürstenlose Motoren, Schritt- und Linearmotoren
- 12-80 V Stromversorgung Motor, 9-36 V Versorgung Logik
- Ausgangsstrom: 15 Arms Dauer-, 28 Arms Spitzenstrom
- Drehimpulsgeber und Sin / Cos Impulsgeber, Hall-Sensoren oder lineare Hallsensoren
- Unterstützt verschiedene Feedbackoptionen inkl. Absolutgeber
- SSI und BiSS Encoder, Tamagawa, Panasonic, Nikon, Sanyo Denki
- RS-232 und CAN (TMLCAN und CANopen Protokoll)
- EtherCAT Erweiterung mit CoE Protokoll
- Abmessungen:
  64 x 43.6 x 13.7 mm(MZ-CAN & MZ-CAT)
  93 x 43.8 x 32.5 mm(XZ-CAT model)
  93 x 43.8 x 30.5 mm(XZ-CAN model)

Bestellinformationen:

P022.036.E122 iPOS8015 MZ-CAT, 80V, 15A, EtherCAT, plug-in
P022.036.E102 iPOS8015 MZ-CAN,80V, 15A, CAN, plug-in
P022.836.E122 iPOS8015 XZ-CAT, 80V, 15A, EtherCAT, standalone
P022.836.E102 iPOS8015 XZ-CAN, 80V, 15A, CAN, standalone

iGVD BX CAN/ CAT STO Intelligente Servo Regler — 80V, 100 A 8 kW

- Optimal geeignet für batteriebetriebene mobile Anwendungen
- Leistungsstark mit 100 A Dauerstrom und 11-80 Vdc Bordspannung
- Zur Regelung von DC-Motoren, BLDC / PMSM-Motoren und Direktantriebe
- Unterstützt diverse Feedbackoptionen inkl. Inkremental- und Absolutgeber: ssi, BiSSn EnDAT
- Digitale Eingänge (5) / Ausgänge (5) und analoge Eingänge (1)
- Einbindung in übergeordnete Systeme über CAN-Bus Schnittstelle
- Safe Torque Off (STO) mit Sicherheits-Integritätslevel SIL3/Cat3/Ple

Bestellinformationen:

P025.027.E201 iGVD71 BX CAN STO , 80V, 100A, cl.frame, enc, CAN, STO
P025.027.E221 iGVD71 BX-CAT, 80V, 100A, cl.frame, enc, EtherCAT, STO

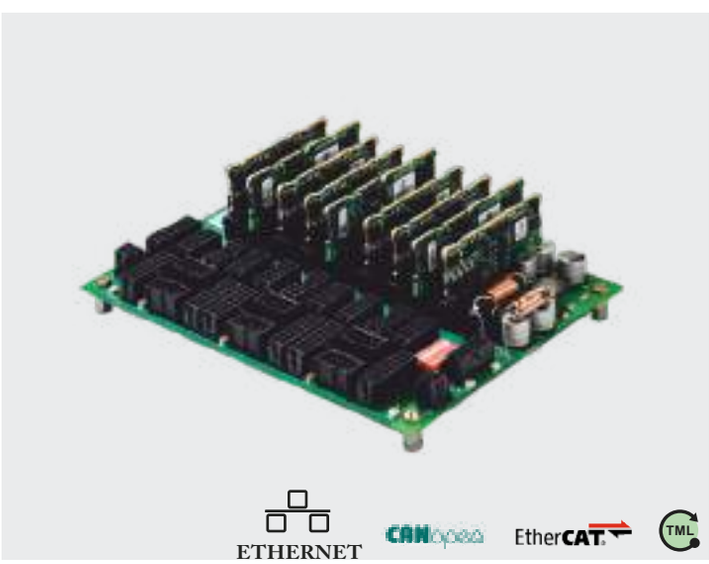
Micro4803SY
Multi-achs Motion System

7 - 48 V
4 x 150 W

- Bis 4-Achsen-Motion-System auf iPOS4804 CZ Basis
- Zur Ansteuerung von bürstenlose und bürstenbehaftete DC-Motoren
- Leistungsspannung / Logikspannung: 12– 48 VDC / 6 – 48 VDC
- Ausgangsstrom pro Achse: bis zu 6 A Dauerstrom; 14 A Spitzenstrom
- EtherCAT-Kommunikation zwischen den Antriebsreglern
- RS232 für Setup
- Abmessungen (L x B x H):118 x 72 x 22 mm

Bestellinformationen:

P020.202.E404 Micro 4804 SY4-CAT, 4 Axis System, EtherCAT
P020.202.E403 Micro 4804 SY3-CAT, 3 Axis System, EtherCAT
P020.102.E404 Micro 4804 SX4-CAN, 4 Axis System, CAN
P020.102.E403 Micro 4804 SX3-CAN, 3 Axis System, CAN



iPOS360x SX / iPOS360x SY
Multi-achs Motion System

12-36 V
4/6 x144 W

- Geeignet für Gleichstrommotoren mit Bürsten, bürstenlose Motoren, Schritt- und Linearmotoren
- Lieferbar von 1 bis 6 Achsen in beliebiger Kombination iPOS3602 und iPOS3604
- iPSO360x SX Systeme mit bis zu 4 Achsen für RS232, TMLCAN, CANopen oder Ethernet
- iPSO360x SY Systeme mit bis zu 6 Achsen für RS232, TMLCAN, CANopen oder EtherCAT
- 12-36 V Stromversorgung (Motor und Logik separat)
- 2A Dauerstrom / 3,3A Spitze bzw. 4A Dauerstrom / 10A Spitze pro Achse
- Abmessungen: 100 x 98 x 36 mm (4x) / 160 x 122 x 36 mm (6x)

Bestellinformationen:

P028.002.E884 iPOS360x MBX4-CAN motherboard for 4 axes iPOS360x VX, CAN
P038.022.E001 ENET-VX Ethernet plug-in interface
P028.023.E000 iPOS360x MBX6-CAT motherboard for 6 axes iPOS VX-CAT, G3
P038.021.E001 ECAT-VX EtherCAT plug-in interface
P028.024.E006 iPOS360x MBX6-CAN motherboard for 6 axes iPOS VX-CAN, G3

iMOT Line

iMOT17xS
Intelligenter Schrittmotor

12-48 V
0.3 Nm

- Voll programmierbarer intelligenter Schrittmotor dank TML Befehlsset
- 12-48 V Stromversorgung Motor, 12-36 V Versorgung Logik
- 3 Motorgrößen mit 1 bis 1,8 Nm
- Minimaler Stromverbrauch durch geschlossenen Regelkreis des Servomotors
- Integrierter Positionsgeber - 4096 Impulse/Umdrehung
- Programmierbare digitale Ein-/Ausgänge und analoge Eingänge
- RS-232 und CAN (optional EtherCAT und Ethernet Kommunikationsbus)

Bestellinformationen:

P036.1x1.E120 iMOT17xS XM-CAN Intelligenter Schrittmotor
P036.1x1.E320 iMOT17xS TM-CAN Intelligenter Schrittmotor
P036.1x1.E323 iMOT17xS TM-CAT Intelligenter Schrittmotor

iMOT17xB
Intelligente Bürstenlose Motoren

12-48 V
0.1-0.3 Nm

- Voll programmierbarer Intelligente Bürstenlose Motoren dank TML Befehlsset 12-36 V Stromversorgung Motor, 12-36 V Versorgung Logik
- 3 Motorgrößen mit 0,1 bis 0,3 Nm bei 3000 U/min
- Bei Lieferung mit GP Getriebe bis 18Nm
- Integrierter Positionsgeber - 4096 Impulse/Umdrehung
- Programmierbare digitale Ein-/Ausgänge und analoge Eingänge
- RS-232, CANopen, EtherCAT, TMLCAN und Ethernet optional

Bestellinformationen:

P042.1x1.E120 iMOT17xB XM-CAN Intelligente Bürstenlose Motoren
P042.1x1.E320 iMOT17xB TM-CAN Intelligente Bürstenlose Motoren
P042.1x1.E322 iMOT17xB TM-CAT Intelligente Bürstenlose Motoren

iMOT23xS
Intelligenter Schrittmotor

12-48 V
1-1.8 Nm

- Voll programmierbarer intelligenter Schrittmotor dank TML Befehlsset
- 12-48 V Stromversorgung Motor, 12-36 V Versorgung Logik
- 3 Motorgrößen mit 1 bis 1,8 Nm
- Minimaler Stromverbrauch durch geschlossenen Regelkreis des Servomotors
- Integrierter Positionsgeber - 4096 Impulse/Umdrehung
- Programmierbare digitale Ein-/Ausgänge und analoge Eingänge
- RS-232 und CAN (optional EtherCAT und Ethernet Kommunikationsbus)

Bestellinformationen:

P036.222.E120 iMOT232S XM-CAN Intelligenter Schrittmotor CAN
P036.223.E120 iMOT233S XM-CAN Intelligenter Schrittmotor CAN

GP
Getriebe mit hohem Wirkungsgrad

- Drehmoment 5 bis 90 Nm
- Komplett aus Stahl, Übersetzung 5 bis 500:1
- Verbaut mit der iMOT Linie der bürstenlose Motoren und Schrittmotoren
- Drei Familien mit 40 mm, 57 mm und 86 mm Durchmesser
- Intermittierendes Drehmoment 7,5 - 150 Nm
- Max. Effizienz 92%
- Durchschnittliches Spiel <30 Bogenminuten
- Exakte Übersetzung vereinfacht die Kalibrierung von Positionssteuerungen

Bestellinformationen:

P042.621.E100 GP40M100:1-A-1 Gearbox, Size 17, Ratio 100:1
(example, see documentation for complete program)

Beispiele - Technosoft Motion Language (TML)

Durch ihre High-Level Programmierbarkeit sind Technosoft Antriebe und Motoren extrem flexibel und vielseitig und damit in nahezu jeder Art Bewegungssteuerung einfach einsetzbar.

Einachsen-Servo, Autonom oder Host gesteuert

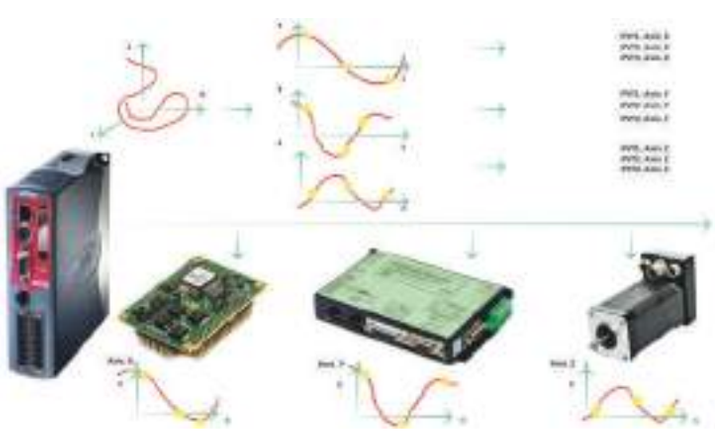
Einachsen-Servo, Autonom oder Host gesteuert

Die Antriebe können von einem lokal gespeicherten TML Programm gesteuert werden (autonomer Betrieb) oder sie werden programmiert und über einen Kommunikationskanal von einem Host-Controller gesteuert: RS-232, RS-485, EtherCAT oder CAN-bus (mit CAN / CANopen Antrieb). Es können direkte (TML) Befehle gesendet und ausgeführt werden (Programme laden und ausführen, Parameter-Setup, Statusabfrage des Antriebs).

Events und Interrupts

Für Technosoft-Antriebe können Events programmiert werden. Mit der TML-spezifischen Interrupt-Struktur können dann neben den Haupt-Bewegungsabläufen des TML Programms noch einige andere Aufgaben simultan ausgeführt werden, z.B. Schutz, Zeitintervalle, Status oder Abfrage der E/A, Steuerungsfehler oder Werte der Statusvariablen.

Mehr-Achsen-Koordination



In dezentralen Mehr-Achsen-Strukturen kann ein Host die Achsen im Netzwerk mit Datenpunkten versorgen (EtherCAT, CAN, CANopen oder RS485). Mit einem Host-Befehl können auch lokal gespeicherte Bewegungsprofile ausgeführt oder über on-board E/As koordiniert werden. Über spezielle TML Befehle kann jede Achse zudem Informationen von anderen Achsen im System anfordern und empfangen.

Multidimensionale Pfade (lineare Interpolation & Vektormodus)

Technosoft Antriebe mit Mehrachsen-Controller TMC-3D können 2D, 21/2D oder 3D Bewegungen ausführen. Die Bahnkurven bestehen aus linearen oder kreisförmigen Segmenten. Optional kann für jedes Segment noch eine Vektorgeschwindigkeit und -beschleunigung definiert werden. TMC-3D zerlegt jedes Segment in PVT Punkte und sendet diese an die Slaves. Nach Erhalt der PVT Punkte legen die Slaves ihre Pfade per Interpolation 3. Ordnung neu fest.

Multiple E/A Abarbeitung / Mehrachsen E/A Handshake

Mit den SPS-Funktionen von Technosoft können die E/A Ressourcen des Antriebs konfiguriert und genutzt werden. Dank der E/A der Antriebe können mit TML Handshakes zwischen den Achsen programmiert werden. Eine Aktivierung bestimmter Achsen, die Abarbeitung programmierter Aufgaben durch die einzelnen Achsen und eine Verkettung von Bewegungen zwischen den einzelnen Achsen ist problemlos möglich und erhöht die Flexibilität der Bewegungssteuerung.

Trapezoidal Speed Profiles

Trapezoidal Position Profiles

S-curve Profiles

Additive Position Profile

PVT Mode

PT Mode

Electronic Camming - Master

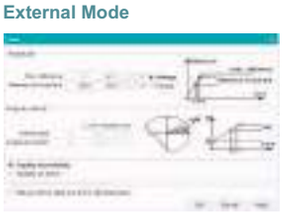
Electronic Gearing - Master

Electronic Camming - Slave

Electronic Gearing - Slave

External Mode

Homing Mode



Test Mode

Technosoft Motion Modi

Antriebe und Motoren von Technosoft erlauben die Programmierung des eingebauten Motion-Controllers, um verschiedene Motion-Modi und Bahnen festzulegen— intern und extern — je nach generiertem Pfad der Motion-Referenz.

Trapezförmige Geschwindigkeitsprofile

Programmiert ein trapezförmiges Geschwindigkeitsprofil, verursacht durch limitierte Beschleunigung.

Trapezförmige Positionsprofile

Programmiert ein Positionsprofil mit limitierter Beschleunigung. Es müssen die gewünschte Endposition, die Beschleunigung /Verzögerung und die Bahngeschwindigkeit festgelegt werden. Der eingebaute Referenz-Generator berechnet die Positionierungsbahn, es ergibt sich ein trapezförmiges oder dreieckiges Geschwindigkeitsprofil.

Änderung von Motion-Parametern 'im Vorbeigehen'

Nahe zu alle Motoren können jederzeit in einen anderen Modus umgeschaltet werden. Diese Funktion ist besonders bei der Positions-/Geschwindigkeitssteuerung hilfreich, wenn die Zielreferenz vom internen Bahngenerator per Positions-/Geschwindigkeitsprofil-Modus, Positions-/Geschwindigkeits-Profiling-Modus, elektronischem Getriebemodus, elektronischem Kurvenscheibenmodus oder Stop-Modus bereitgestellt wird.

S-Kurven Profile

Programmiert ein Positionsprofil mit S-Kurven-förmiger Geschwindigkeit. Die Form ergibt sich durch Ruckbegrenzung, es entsteht ein trapez- oder dreieckförmiges Beschleunigungsprofil und ein S-Kurven-Geschwindigkeitsprofil.

PT Modus

Programmiert einen Positionierungspfad bestehend aus mehreren Punkten, bei dem jeder Punkt die gewünschte Position und Zeit (PT Daten) festlegt. Zwischen den Punkten führt der eingebaute Referenzgenerator eine lineare Interpolation durch.

PVT Modus

Programmiert einen Positionierungspfad bestehend aus mehreren Punkten. Jeder Punkt legt die gewünschte Position, Geschwindigkeit und Zeit (PVT Daten) fest. Zwischen den Punkten führt der eingebaute Referenzgenerator eine Interpolation 3 Ordnung durch.

Elektronisches Getriebe

Definiert den Antrieb als Master oder Slave für den Modus elektronisches Getriebe. Wenn er als Master definiert ist, sendet der Antrieb seine Position über einen Mehrachsen-Kommunikationskanal wie CANbus. Der Master sendet in jedem trägen Schleifen-Abtastzeit-Intervall einmalig seine Lastposition oder Positionsreferenz. Wenn er als Slave definiert ist, folgt der Antrieb der Position des Masters in einem programmierbaren Verhältnis. Der Slave kann einen anderen Modus als 'elektronisches Getriebe' haben.

Elektronische Kurvenscheibe

Ähnlich wie beim Modus 'elektronisches Getriebe' können die Antriebe den Modus 'elektronische Kurvenscheibe' implementieren. Wenn er als Master definiert ist, sendet der Antrieb seine Position über einen Mehrachsen-Kommunikationskanal. Der Master sendet in jedem trägen Schleifen-Abtastzeit-Intervall einmalig seine Lastposition oder Positionsreferenz. Wenn er als Slave definiert ist, führt der Antrieb ein Kurvenscheiben-Profil der Masterposition aus.

Externer Modus

Programmiert den Antrieb so, dass er mit der externen Referenz von einem anderen Gerät arbeitet. Es gibt 3 Arten externe Referenzen: analog, digital, online.

Profil Additive Position

Modifizierung des Endpunkts während der Antrieb sein Bewegungsprofil ausführt. Während ein Motor ein Bewegungsprofil ausführt kann ein neuer Endpunkt festgelegt werden, indem die „alte“ Endposition ein neues Positionsinkrement erhält.

Schnelle Positionserfassung

Erlaubt das Speichern der Motor/Lastposition basierend auf der Zustandsänderung eines digitalen Eingangs, was eine enge Korrelation zwischen Achsposition und externen Events erlaubt.

Referenzieren

Eine Reihe von Bewegungen, die normalerweise beim Einschalten ausgeführt werden und die Last an einen klar definierten Punkt bewegen.

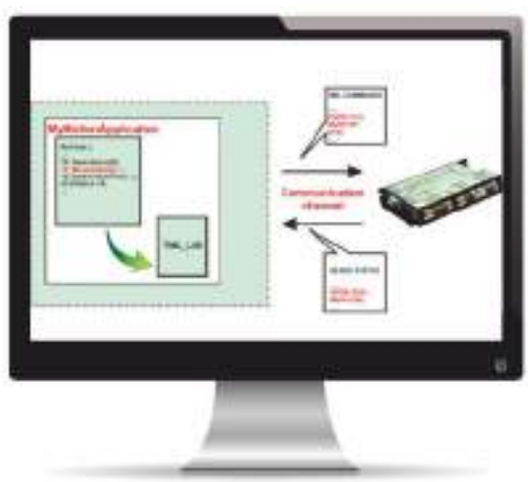
Testmodus

Versetzt den Antrieb in eine spezielle Testkonfiguration. Diese Konfiguration ist zum Setup des Antriebs gedacht.

EasyMotion Studio

EasyMotion Studio ermöglicht den Zugang zur Technosoft Motion Language (TML). TML ist ein High-Level Befehlsset, mit dem Antriebe mit MotionChip konfiguriert und parametrisiert werden können und komplexe Bewegungen ausführen können. Die EasyMotion Studio Plattform vereinfacht Setup und Bewegungsprogrammierung sowie Entwicklung und grafische Auswertung von Bewegungssequenzen.
Mit EasyMotion Studio kann man:

- die Systemarchitektur festlegen
- die Parameter von Motor, Sensor oder Last identifizieren
- digitale Regelschleifen einstellen und anpassen
- bewegungssequenzen definieren, Dateien mit G-Quellcode importieren (für TMC-3D)
- ein TML-Programm für Einzel- oder Mehrachsen-Systeme erstellen
- das dynamische Verhalten des Bewegungssystems analysieren und



Motion Bibliotheken für PCs und SPS

Motion Bibliotheken enthalten Funktionen, mit denen die Bewegungssteuerung intelligenter Technosoft Antriebe mit MotionChipTM Technologie auf einem PC oder einer SPS implementiert werden kann. Sie ermöglichen die Kommunikation mit einem Antrieb, das Setup von Parametern, Statusabfragen, das Senden von Bewegungsbefehlen, die Definition von Bewegungsevents, Testeingaben und die Statusdefinition für Ausgänge.

- **Motion Bibliotheken für Windows PCs**: C/C++, C#, Visual Basic, Delphi Pascal und LabVIEW

- **Motion Bibliotheken für Linux PCs**: C/C++

- **Motion Bibliotheken für SPS von Siemens, OMRON und B&R**: TML_LIB_S7, TML_LIB_ CJ1 und TML_LIB_x20

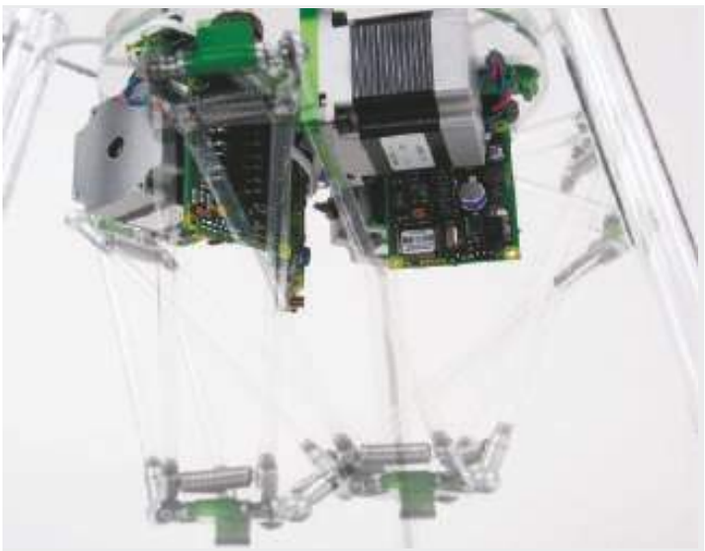
Starter Kits

Technosoft bietet Starter Kits für seine intelligenten Servoantriebe an, mit denen man schnell und einfach lernt, wie man sie nutzt.

Diese Kits sind einsatzbereit, mit kompletter Hard- und Software zur Evaluierung und Entwicklung von Bewegungssteuerungen.

Inhalt der Starter Kits:

- Software EasyMotion Studio
- Intelligenter Antrieb freier Wahl
- Ein Motor (bürstenlos oder Schrittmotor)
- Ein E/A Board
- Anwendungshinweise



Industrieanwendungen

Das modulare Konzept von Technosoft ermöglicht eine hohe Flexibilität und anpassungsfähige Speziallösungen, aus denen leicht Prototypen für spezielle Anwendungen generiert werden können. Kunden verschiedener Branchen mit unterschiedlichen Anforderungen an Motion Control Produkte und Systeme für Spezialanwendungen nutzen das Fachwissen von Technosoft für

- **Verpackung**: intelligente Lösungen für dezentrale Steuerung
- **Medizin:** Laborautomatisierung, lebenserhaltende Geräte
- **Textil**: Fournisseure, hochdynamische Regelungen
- **Automobil:** sensorlose Vektorregelung von Brennstoffzellen
- **Werkzeugmaschinen**: elektrische Schraubendreher und Schlagschrauber
- **Halbleiterindustrie**: Wafer-Handling und -Verarbeitung

Maßgefertigte Lösungen

Wir verbinden hochkomplexe theoretische Modellierung elektrischer Maschinen und Implementierung digitaler Bewegungssteuerung auf Basis von Digital Signal Processor (DSP). Zu unserem multidisziplinären Team aus den Bereichen Mechatronik und Bewegungssteuerung gehören Experten in den Bereichen:

- intelligente, dezentrale Bewegungssteuerung
- digitale Steuerelektronik
- spezielle Motorsteuerungsalgorithmen
- sensorlose Vektorsteuerung
- Entwurf von digitalen und analogen Geräten und Leistungselektronik

Technosoft On-Demand Lösungen für:

- Maßgeschneiderte Integration
- Softwaremodule für digitale Bewegungssteuerung von Motoren
- Intelligente modulare Motor-Controller

Qualität

- **Erfahrung**

  Technosoft liefert seit mehr als 30 Jahren Motion-Lösungen für diverse Industriefelder. Diese Erfahrungen schlagen sich in einer kontinuierlichen Verbesserung der Leistung und Robustheit der Produkte nieder.

- **Die Verpflichtung**

  Wir erfüllen die Erwartungen unserer Kunden, indem wir alle technologischen Aspekte digitaler Bewegungssteuerungen meistern.

- **Zufriedenheit**

  Technosoft ist ISO 9001:2008 zertifiziert. Ein strenges Managementsystem und eine kontinuierliche Verbesserung aller Prozesse stärken Wettbewerbsfähigkeit und Kundenzufriedenheit mit

Vorhandene Dokumentation und Software

Installation
Hardware Reference

Getting Started

Motion Programming

EasyMotion Studio

TML_LIBs for PC

TML_LIBs for PLC

TML Programming Manual

Setup and Configuration

EasySetUp

Application Support
Getting started with EasyMotion Studio

Application Notes with EasyMotion Studio

FAQ

Tutorials with EasyMotion Studio

Für Fragen email an : support@technosoftmotion.com

Headquarters

TECHNOSOFT S.A.
Avenue des Alpes 20
CH-2000 Neuchatel
Switzerland

Tel.: +41 (0)32 732 55 00

sales@technosoftmotion.com

Kontaktieren Sie uns

Scannen Sie hier, um den Experten in Ihrer Nähe zu finden

Germany / Austria
TECHNOSOFT Vertriebsbüro
Responsible for:
PLZ 0, 1, 8, 9 and Austria

Cell: +49 (0)170 521 0007
Tel.: +49 (0)8331 924 7293

sales.de@technosoftmotion.com

Germany
TECHNOSOFT Vertriebsbüro
Responsible for:
PLZ 2, 3, 4, 5, 6, 7

Cell: +49 (0)173 772 0003
Tel.: +49 (0)7156 308 8018

sales.de@technosoftmotion.com

Belgium
TECHNOSOFT bvba
Dikberd 14 Unit 6 C
B2200 Herentals Belgium

Tel.: +32 (0)14 21 13 21
Fax: +32 (0)14 21 13 23
sales.be@technosoftmotion.com

Netherlands
TECHNOSOFT bvba
Dikberd 14 Unit 6 C
B2200 Herentals Belgium

Tel.: +31 (0)75 612 59 16
Fax: +31 (0)75 612 59 68
sales.ne@technosoftmotion.com

United States and Canada
TECHNOSOFT Nort America
New England Office
United States

Tel.: +1 603 831 5040
sales.us@technosoftmotion.com

TECHNOSOFT International SRL
Str.Paduretu nr 50
Ro 061992 Bucharest Romania

Tel.: +40 (0)21 425 54 95

sales.ro@technosoftmotion.com

*** Für lokale Distributoren und Vertreter besuchen Sie bitte die Seite auf www.technosoftmotion.com**