

PR162013

EMO 2013

14. elokuuta 2013

Sivu 1 / 3

***Beckhoff EMO 2013 -messuilla Hannoverissa:
Halli 25, osasto F33***

Avoim CNC-arkkitehtuuri TwinCAT 3:lla

Beckhoff esittelee EMO 2013 -messuilla skaalautuvan CNC-kokonaispakettinsa. Avoin TwinCAT 3 -arkkitehtuuri tarjoaa käyttäjille mahdollisuuden käyttää IEC 61131-3:n lisäksi myös C/C++:aa tai Matlab®/Simulinkia® ohjelmointikielinä reaaliaikaisille sovelluksille. Näin ollen käyttäjät voivat valita kuhunkin tehtävään parhaiten sopivan kielen. Eri kielillä kirjoitetut moduulit voivat kommunikoida keskenään reaaliajassa TcCOM-liitännän kautta. Microsoft Visual Studio® tarjoaa alustan TwinCAT-moduulien konfigurointiin, ohjelmointiin ja diagnosointiin.

Beckhoffin PC-pohjainen ohjaus tarjoaa avoimen ja skaalautuvan laitteisto- ja ohjelmistoalustan CNC-sovelluksille. Ohjelmistojen osalta TwinCAT sisältää sekä suunnittelu ympäristön että suoritusajakaisten järjestelmien reaaliaikaisen ohjauksen PLC:lle, NC:lle, CNC:lle ja/tai robotiikalle.

Algoritmeja on mahdollista kehittää ja testata helposti ja nopeasti suunnittelu ympäristössä Visual Studio® -työkalun avulla. Joustavan suoritusajakaisten konseptinsa ansiosta asiakaskohtaisia moduuleja on mahdollista täydentää luotettavasti ja joustavasti TcCOM-sääntöjen mukaan. Menetelmiä voidaan hakea yhdestä moduulista toiseen suorituksen aikana. Tämä tapahtumapohjainen suora kommunikaatio on määritelty TcCOM-mallissa (TwinCAT Component Object Model). Käyttäjät voivat laajentaa tai korvata joitakin CNC-komponentteja omilla koodisegmenteillä. C/C++:n ja Matlab®/Simulinkin® myötä käytettävissä on kieliä, joilla monimutkaisia algoritmeja on mahdollista toteuttaa

PR162013

14. elokuuta 2013

EMO 2013

Sivu 2 / 3

yksinkertaisesti. Näin ollen käyttäjät voivat hyödyntää ja suojata omaa osaamistaan helposti ja monipuolisesti.

TwinCAT CNC: Tehokkuutta High Speed Cutting -laitteille

Koska TwinCAT 3:ssa on tuki moniytimisyydelle ja 64-bittisille käyttöjärjestelmille, se tarjoaa lisäresursseja, joita voidaan hyödyntää HSC-jyrsimien (High Speed Cutting) erittäin tarkassa ohjauksessa. Beckhoff-CNC:n nopea ohjaustekniikka ja käyttäjäystävällinen ohjelmointi tarjoavat HSC-työstökeskuksille monia etuja, kuten paremman dynamiikan ja pintakäsittelyasteen sekä aiempaa paremman joustavuuden osien työstämiseen.

TwinCAT 3 mahdollistaa lisätoimintojen (esim. Condition Monitoring) integroimisen ohjaukseen. I/O-tasolle integroidut mittaustekniikkaterminaalit havainnoivat koneen värähtelyjä, jotka voidaan analysoida TwinCATin Condition Monitoring -kirjaston avulla. Näin ollen toimintahäiriöt pystytään tunnistamaan jo ennen mahdollista katkosta ja tapahtumat voidaan analysoida. Tämä parantaa käytettävyyttä ja optimoi työstökoneiden käytön.

➔ www.beckhoff.fi/emo

➔ www.beckhoff.fi/cnc

PR162013

14. elokuuta 2013

EMO 2013

Sivu 3 / 3

Lehdistökuva:



Kuvateksti:

Avoin TwinCAT 3 -arkkitehtuuri tarjoaa käyttäjille mahdollisuuden käyttää kuhunkin tehtävään parhaiten sopivaa ohjelmointikieltä. Eri kielillä kirjoitetut moduulit voivat kommunikoida keskenään TcCOM-liitännän kautta reaaliajassa.

Lataa teksti ja kuva:

[download.beckhoff.com/download/press/2013/finnish/
pr162013_Beckhoff_fi.pdf](http://download.beckhoff.com/download/press/2013/finnish/pr162013_Beckhoff_fi.pdf)

[http://download.beckhoff.com/download/press/2013/presskit/pr162013_
Beckhoff.zip](http://download.beckhoff.com/download/press/2013/presskit/pr162013_Beckhoff.zip)

Lukijoiden kyselyt ”EMO 2013” liittyen lähetetään osoitteeseen:

Beckhoff Automation Oy, Kankurinkatu 4-6, 05801 Hyvinkää, Finland

Puhelin: +358 (0) 20 / 7 42 38 00, Faksi: +358 (0) 20 / 7 42 38 01

Sähköposti: info@beckhoff.fi, Internet: www.beckhoff.fi