

PR212104

3 czerwca 2014

Oprogramowanie, Robotyka

Strona 1 z 2

TwinCAT 3.1 z transformatą kinematyki poziomu 4

Kinematyka na wyższym poziomie

Transformata kinematyki TwinCAT daje producentom i użytkownikom maszyn możliwość sterowania robotami i tworzenia własnej kinematyki bezpośrednio z narzędzia programistycznego TwinCAT. Ostatnio funkcja ta została dodatkowo rozwinięta, dzięki czemu możliwa jest implementacja jeszcze bardziej złożonych kinematyk.

Transformata kinematyki TwinCAT to duża liczba dostępnych bibliotek kinematyki podzielonych na trzy grupy pod kątem ich złożoności: kinematyka 2-D, 3-D delta oraz SCARA. Nowy, 4 poziom natomiast reprezentuje naturalny rozwój dziedziny, czyli możliwość implementacji jeszcze bardziej skomplikowanej kinematyki: 6-osioowych robotów i platformy Stewarda.

TwinCAT generuje zadane wartości i niezbędne transformaty kinematyki. Ustawione wartości osi są cyklicznie przekazywane do napędu silnika (np. AX5000) poprzez protokół EtherCAT. Ruchy robota programowane są bezpośrednio z poziomu PLC, a ścieżki ruchu mogą być oczywiście implementowane zgodnie z normą DIN 66025 za pomocą TwinCAT NC I.

Dzięki transformacji kinematyki TwinCAT zbędny staje się kontroler robota, a także znajomość specjalnego języka jego programowania. Co więcej, cała maszyna może być teraz sterowana z poziomu tylko jednego CPU.

➔ www.beckhoff.pl/TwinCAT3

PR212104

3 czerwca 2014

Oprogramowanie, Robotyka

Strona 2 z 2

**Zapytania dotyczące transformaty kinematyki poziomu 4 prosimy
kierować do:**

Beckhoff Automation Sp. z o.o.

Żabieniec, ul. Ruczajowa 15, 05-500 Piaseczno, Poland

Phone: + 48 22 / 750 47 00, e-mail: info@beckhoff.pl, www.beckhoff.pl