

softMC703S 高性能运动控制器



 开放式、模块化的软件环境

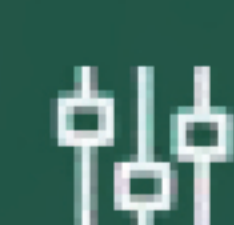
 以太网人机接口

 支持EtherCAT总线

 完善的机器人软件包

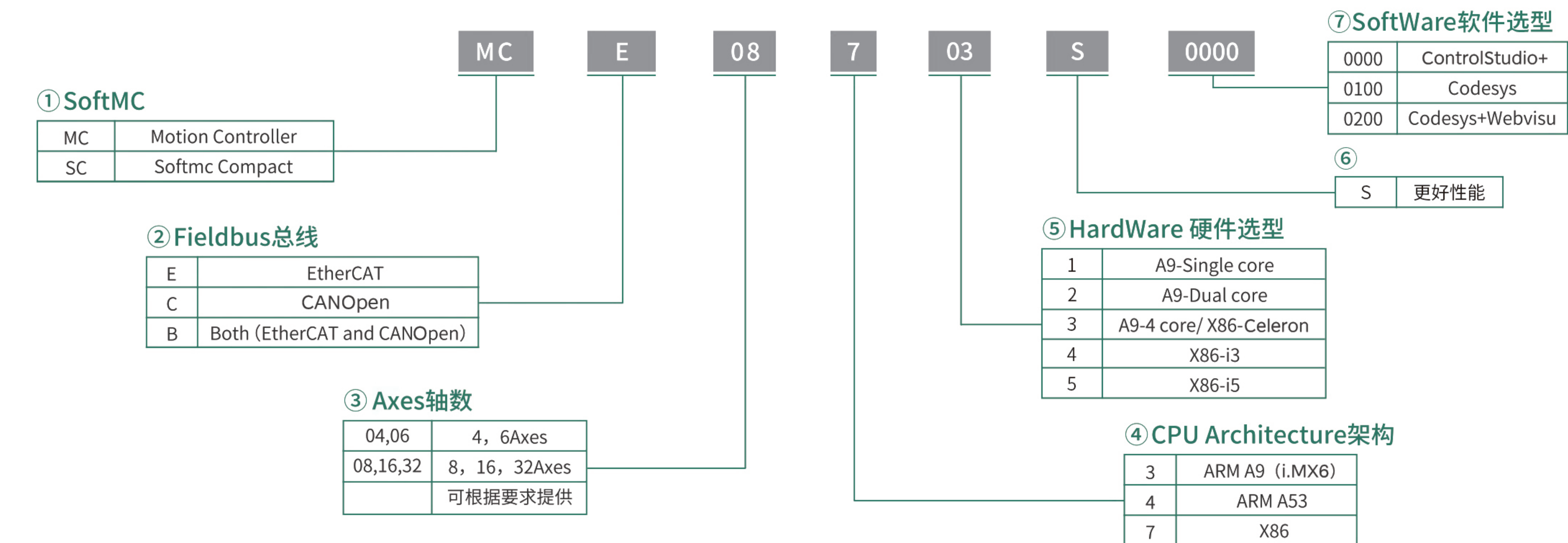
 高实时性Linux操作系统

 小体积，满足安装空间苛刻要求

 可控制最多64个轴

 可以为客户定制软件解决方案

产品命名规则



技术参数

规格参数 Specifications	描述 Description
操作系统 Operating System	实时Linux Real-time Linux
控制软件 Control Software	softMC/ControlStudio+
CPU	Intel® 双核处理器 Intel® Dual-core Processor
RAM	4GB
储存 Storage	64GB
Ethernet	1 x RJ45, Intel GbE, 支持TCP/IP, Modbus TCP, OPC-UA通信 1 x RJ45, Intel GbE, supporting TCP/IP, Modbus TCP, OPC-UA protocol
EtherCAT	1 x RJ45, Intel GbE, 标准主站 1 x RJ45, Intel GbE, standard master
USB	1 x USB3.2; 1 x USB2.0
COM	1x RS-232C, 支持Modbus RTU通信 1x RS-232C, supporting Modbus RTU protocol
HDMI	最高分辨率4096 x 2304@30Hz Maximum resolution 4096 x 2304@30Hz
安装方式 Installation	DIN导轨安装/壁挂式安装 DIN-rail /wall mounted
工作温度/储存温度 Operating temperature /Storage temperature	-20 至 55° C/-40 至 80° C -20 to 55° C/-40 to 80° C
相对湿度 Relative Humidity	95% （无凝结） 95% (non-condensing)
防护等级 Protection Class	IP 30
尺寸 Dimensions	38mm x 135mm x 105mm(WxHxD)
认证 Certification	CE/UKCA/FCC ClassB/CCC/WEEE

编程软件

ControlStudio+作为优秀的运动控制软件，不仅能保证基础Motion功能稳定运行、同时储备有大量机器人模型、运动控制算法库的积累，采用MC-BASIC 编程方式，支持任务处理、文本文件编辑、记录图形显示、在线追踪等。

支持通讯协议

- Modbus TCP
- Modbus RTU
- OPC-UA
- TCP/IP

支持运动控制功能

- 单轴/多轴运动（移动、点动）

• 主从式（电子凸轮表、电子齿轮速度同步功能）

• 加速度曲线设置（梯形、sin、二次样条）

• G代码插补指令（移动、圆弧）

• 混合运动

• 模拟运动（离线程序仿真）

• 用户可自定义标量单位（米，英尺，mm/s和rpm）
- 3D补偿表功能

• 传送带跟踪功能

• 标准和非标准类型的机器人动力学功能

• 先进的空间内插，适用于所有动力学功能

• 机器人动力学模式（识别、在线逆向动力）

• 机器人实时碰撞检测功能

• 单控制器控制多个机器人，可同步运动