

# PC Based Fine Motion (RTMC64-M3/EC)



**最先端のモーションコントローラ**

最速 **125μsec**での高速制御 & 高い同期精度を実現!

EtherCAT/MECHATROLINK 対応

**64軸 / 8タスク機能**を搭載

IoTに最適!

ProConOS, Windows / INtime

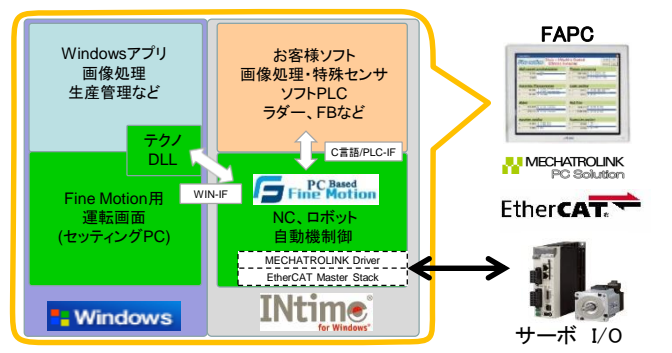
MECHATROLINK / EtherCAT対応のモーションコントローラソフトです。PCが最高性能のモーションコントローラになります。一般NCやロボットコントローラの数倍の能力により最大8台の緻密マシンを1台のPCで一括制御できます。

INtimeとFAPC(Factory Automation PC)によりコントローラの信頼性を向上できます。

## Specification

- 高性能CPUによる高速制御(125 μ sec~) 例 0.5msec/64軸※EtherCAT (MECHATROLINK多系統にも対応)
- マルチタスク(最大8台のマシンを同時制御)
- G言語/テクノ言語(ロボット言語)により 運転プログラムを簡単に作成・運転
- 豊富なモーション機能により即稼働
- 64chのロギング機能搭載
- ユーザのソフト開発なしに緻密なマシンを制御
- ソフトPLCや画像処理とも容易に連携
- INtimeによりWindowsに依存しない高信頼性
- FAPC使用(FANレス・SSD)による高信頼性

## System Configuration



◆同調・同期

◆ロール・張力制御

◆接線(法線)制御

◆ねじ切り

◆径補正

◆平行軸制御

◆DNC

◆高精度位置計測

◆ロボット機構変換

◆リジッドタップ

◆電子カム

◆オンシレーション

◆巻線命令

◆スピナー制御

◆真円度解析

※一部の機能はお客様専用カスタマイズが必要です。

## Application Sample

◆精密加工

◆ロボット

◆3Dプリンタ

◆巻線機

◆レーザー加工

◆ロールフィルム制御

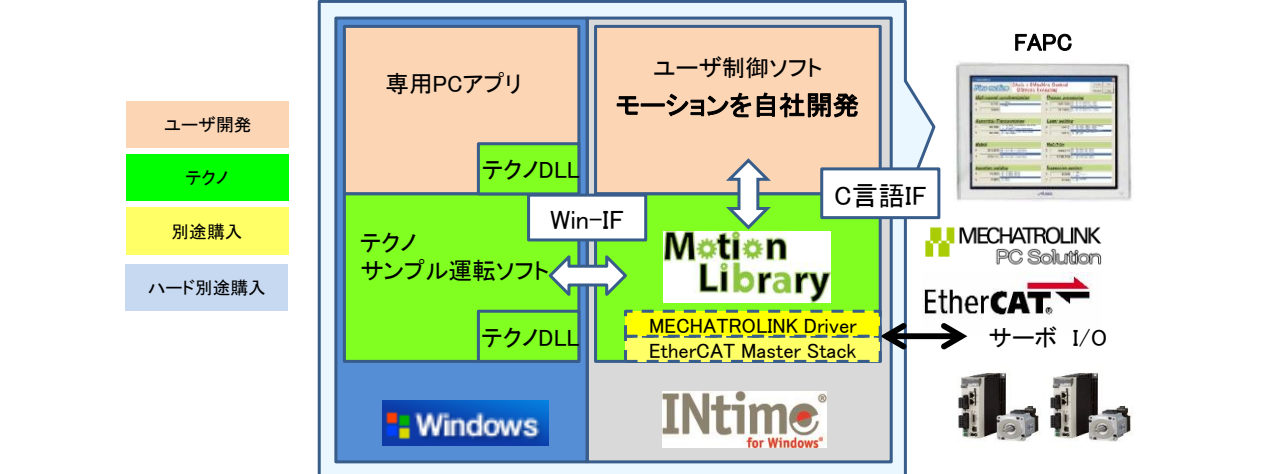
# PC Based Motion Library (RTPL-M3/EC)



MECHATROLINK / EtherCAT対応のモーション開発用ソフトです。(モーション機能のソフト関数群) 多軸モーションシステムをC言語で自由に自社開発できます。サンプルソースを用意しているため 短期間に開発できます。最大64軸を制御できます。

INtimeとFAPC(Factory Automation PC)によりシステムの信頼性を向上できます。

## System Configuration



## Feature

- モーションコントローラをC言語で自社開発(Visual Studioで開発可能)
- サンプルソースがあるため短期間で開発
- 高性能CPUによる高速制御 (125 μ sec~)※例0.5msec/64軸
- 64chのロギング機能搭載
- INtimeによりWindowsに依存しない高信頼性 / FAPC使用(FANレス・SSD)による高信頼性
- Windows上のアプリソフトから簡単に使える

## Specification

	関数呼び出しフロー例	ライブラリ関数		
ライブラリ初期化	ライブラリ初期化	Rtpl[ML3   ECT]InitializeLib();	サーボOFF	Rtpl[ML3   ECT]ServoOFF();
	ライブラリリセット	Rtpl[ML3   ECT]ResetLib();	サーボアラームクリア	Rtpl[ML3   ECT]ClearAlarm();
	ライブラリ終了	Rtpl[ML3   ECT]CloseLib();	移動中断	Rtpl[ML3   ECT]StopPositioning();
アラームクリア	APIソースの初期化	Rtpl[ML3   ECT]InitializeAPIThread();	一時停止	Rtpl[ML3   ECT]HoldAxis();
	APIソースの破棄	Rtpl[ML3   ECT]ReleaseAPIThread();	一時停止再開	Rtpl[ML3   ECT]ResumeAxis();
	マスター初期化	Rtpl[ML3   ECT]InitializeMaster();	同一指令2軸制御設定	Rtpl[ML3   ECT]SetGantryAxis();
サーボON	コマンド実行	Rtpl[ML3   ECT]CmdActive();	同一指令2軸制御解除	Rtpl[ML3   ECT]ResetGantryAxis();
	応答待機	Rtpl[ML3   ECT]ResWait();	速度オーバーライド設定	Rtpl[ML3   ECT]SetOverride();
	位置モニタ	Rtpl[ML3   ECT]GetPosition();	指令バッファクリア	Rtpl[ML3   ECT]ClearCmdBuff();
直線補間指令	速度モニタ	Rtpl[ML3   ECT]GetVelocity();	システムエラークリア	Rtpl[ML3   ECT]ClearSysError();
	ステータスマニタ	Rtpl[ML3   ECT]GetStatus();	原点復帰	Rtpl[ML3   ECT]HomePosition();
	TPCロギング開始	Rtpl[ML3   ECT]StartTPCLogging();	位置決め	Rtpl[ML3   ECT]Positioning();
直線補間完了待機	TPCロギング停止	Rtpl[ML3   ECT]StopTPCLogging();	ラッチ位置決め	Rtpl[ML3   ECT]LatchPositioning();
	バージョン取得	Rtpl[ML3   ECT]GetVersion();	直線補間	Rtpl[ML3   ECT]LinInterpolate();
	SDO書込み	Rtpl[ML3   ECT]SetSDO();	円弧補間	Rtpl[ML3   ECT]CirInterpolate();
サーボOFF	SDO読み込み	Rtpl[ML3   ECT]GetSDO();	JOG送り	Rtpl[ML3   ECT]JOGStart();
	PDO書込み	Rtpl[ML3   ECT]SetPDO();	JOG停止	Rtpl[ML3   ECT]JOGStop();
	ポジションプリセット	Rtpl[ML3   ECT]DefinePosition();	トルク制御開始	Rtpl[ML3   ECT]Torqu[ML3   ECT]rlStart();
ライブラリ終了	サーボON	Rtpl[ML3   ECT]ServoON();	トルク制御停止	Rtpl[ML3   ECT]Torqu[ML3   ECT]rlStop();

## Application Sample

- ◆半導体製造装置 ◆印刷システム ◆電子機器製造ライン ◆その他の多軸制御装置

株式会社 テクノ  
URL: <http://www.open-mc.com>  
E-mail: [mail@open-mc.com](mailto:mail@open-mc.com)  
TEL: 04-2964-3677 FAX: 04-2964-3322  
〒358-0011 埼玉県入間市下藤沢1304-5

ONLY ONE装置開発を  
モーション制御でご支援します!

株式会社 テクノ  
URL: <http://www.open-mc.com>  
E-mail: [mail@open-mc.com](mailto:mail@open-mc.com)  
TEL: 04-2964-3677 FAX: 04-2964-3322  
〒358-0011 埼玉県入間市下藤沢1304-5

ONLY ONE装置開発を  
モーション制御でご支援します!

株式会社 テクノ  
URL: <http://www.open-mc.com>  
E-mail: [mail@open-mc.com](mailto:mail@open-mc.com)  
TEL: 04-2964-3677 FAX: 04-2964-3322  
〒358-0011 埼玉県入間市下藤沢1304-5

ONLY ONE装置開発を  
モーション制御でご支援します!

株式会社 テクノ  
URL: <http://www.open-mc.com>  
E-mail: [mail@open-mc.com](mailto:mail@open-mc.com)  
TEL: 04-2964-3677 FAX: 04-2964-3322  
〒358-0011 埼玉県入間市下藤沢1304-5

ONLY ONE装置開発を  
モーション制御でご支援します!