



softMC804 中型控制器

扎实可靠 | 大有可为



支持多种通讯协议

- 集成双串口通讯，可满足各类仪表传感器通讯
- 网口可用于 OPCUA 通讯、ModbusTCP 通讯、TCP/IP 通讯
- 支持与高级语言 C#,C++ 等通讯，采用 PLC Handler 协议

EtherCAT 

Linux/Windows 双系统定制化选择

- 优化后的 Linux 操作系统实时性高、精简且运行稳定
- 精简的 Windows 操作系统，助力工程师实现软硬件仿真



Windows



Linux

多轴同步

- 1ms32 轴；2ms64 轴多轴同步，任务抖动低于 50us
- 支持点位运动控制功能
- 速度同步、位置同步功能
- G 代码插补功能（直线插补 / 圆弧插补 / 机器人坐标转换）

支持多核架构

- 多个任务可以运行在不同的内核中、也可以相互分享数据，充分利用处理器性能满足各种应用

支持运行 CAM 软件

- 通过 HDMI 接口连接显示器，运行高级语言界面，实现“上位 + 运控”一体

订购型号对照表

| 型号 | OS | Runtime | 等级 | 状态 |
|-----------------|---------|---------|---|---------------|
| MC-E16-804-0103 | Linux | CODESYS | 点位运动控制, 多轴速度 / 位置同步, 追剪 / 电子凸轮表 带轴能力参考: 1ms 可控制 16 个伺服轴 / 2ms 可控制 32 个伺服轴 实现多轴位置同步 | 发布 |
| MC-E32-804-0103 | Linux | | 点位运动控制, 多轴速度 / 位置同步, 追剪 / 电子凸轮表 带轴能力参考: 1ms 可控制 32 个伺服轴 / 2ms 可控制 64 个伺服轴 实现多轴位置同步 | 预计 2023 年第三季度 |
| MC-E16-804-0104 | Linux | | 点位运动控制, 多轴速度 / 位置同步, 追剪 / 电子凸轮表 +WebHMI 带轴能力参考: 1ms 可控制 16 个伺服轴 / 2ms 可控制 32 个伺服轴 实现多轴位置同步 | 发布 |
| MC-E32-804-0104 | Linux | | 点位运动控制, 多轴速度 / 位置同步, 追剪 / 电子凸轮表 +WebHMI 带轴能力参考: 1ms 可控制 16 个伺服轴 / 2ms 可控制 32 个伺服轴 实现多轴位置同步 | 预计 2023 年第三季度 |
| MC-E16-804-0105 | Linux | | 点位运动控制, 多轴速度 / 位置同步, 追剪 / 电子凸轮表 G 代码插补、机器人坐标转换 带轴能力参考: 1ms 可控制 16 个伺服轴 / 2ms 可控制 32 个伺服轴 实现多轴位置同步 | 发布 |
| MC-E32-804-0105 | Linux | | 点位运动控制, 多轴速度 / 位置同步, 追剪 / 电子凸轮表 G 代码插补、机器人坐标转换 带轴能力参考: 1ms 可控制 32 个伺服轴 / 2ms 可控制 64 个伺服轴 实现多轴位置同步 | 预计 2023 年第三季度 |
| MC-E32-804-1103 | Windows | | 点位运动控制, 多轴速度 / 位置同步, 追剪 / 电子凸轮表 G 代码插补、机器人坐标转换 带轴能力参考: 1ms 可控制 32 个伺服轴 / 2ms 可控制 64 个伺服轴 实现多轴位置同步 | 预计 2023 年第三季度 |
| MC-E32-804-1105 | Windows | | 点位运动控制, 多轴速度 / 位置同步, 追剪 / 电子凸轮表 带轴能力参考: 1ms 可控制 32 个伺服轴 / 2ms 可控制 64 个伺服轴 实现多轴位置同步 | 预计 2023 年第三季度 |

规格参数

| 规格参数 | MC-E16-804 版本 | |
|---------|---------------|--|
| 系统 | 操作系统 | Linux |
| | 控制软件 | CODESYS |
| | CPU | 2.0GHz Intel® J3355 双核处理器 |
| | RAM | 4GB |
| | 储存 | 64GB |
| | Ethernet Port | 2x Intel GbE EtherNet: RJ45 端口, 支持 Modbus TCP, OPCUA 通讯; EtherCAT: RJ45 端口, 支持 EtherCAT, 现场总线通讯; |
| | USB | 2 x USB3.0; 2 x USB2.0 |
| | COM 1&2 | 1 x RS485 / 1x RS-232 |
| | HDMI | 最高分辨率 4096 x 2160@30HZ |
| 环境 / 安装 | 安装方式 | DIN 导轨安装 / 壁挂式安装 |
| | 工作温度 / 储存温度 | -20 至 60° C / -40 至 80°C |
| | 相对湿度 | 95% (无凝结) |
| | 防护等级 | IP 20 |
| | 尺寸 | 145 mm x 145 mm x 75 mm (WxHxD) |
| | 认证 | CE/FCC Class A/CCC |

软件特点

- CODESYS 软件功能丰富, 可使用 IEC61131-3 编程语言
- PLCOpen 标准运动控制库; 支持运动控制功能, 如: 点到点运动、电子齿轮功能 / 电子凸轮表功能、多轴插补 (G 代码)、机器人坐标转换等
- 支持 C/C++ 面向软件工程师, 可使用最适合的语言进行程序开发
- 配有人机交互界面、趋势图连续记录数据等功能
- 支持网页访问可视化界面, 实现远距离操控
- 集成典型行业工艺算法包, 如张力控制、柔性龙门等

高创传动科技开发 (深圳) 有限公司

地址: 中国广东省深圳市南山区科苑路 15 号科兴科学园 B2 栋 605
 电话: 400-111-8669
 邮箱: servotronix@midea.com
 官网: www.servotronix.cn

