

SuperCAT

软件定义的 EtherCAT 运动控制器



亮点

- 软件定义的EtherCAT 主控器集成了EtherCAT协议、IO 控制和运动控制，并且交货周期短
- 支持125μs EtherCAT控制周期，一台PC最多支持128轴运动控制
- 在实时环境中可快速稳定的运行应用程序
- 同时运行MCP2和应用程序可以微调m/c UPH

重要特点

- 兼容EtherCAT开放标准协议CIA402，非常适合运动控制应用
- 支持二维坐标偏差补偿，满足高精度运动所需
- 通过程序下载功能和GUI，可在实时环境中管理和执行应用程序
- 支持16D线性插补和3D螺旋
- 通过分配一个CPU内核、内存和LAN端口，可实现实时的处理和EtherCAT主控器的功能
- 支持面向机器自动化的APS SDK，兼容凌华运动控制器产品
- 通过微调CAT-PAC控制器，可实现最低的抖动<20 μ s

简介

凌华科技SuperCAT是一款软件定义的EtherCAT运动控制器，能够同时支持多达128个同步轴和超过10,000个点。SuperCAT完全支持ECAT-4XMO系列，用于EtherCAT到脉冲序列的转换和多样化的脉冲控制。SuperCAT还支持具有比较触发器的ECAT-TRG4系列，可用于AOI/点胶机。SuperCAT可在125μs的最小周期内提供最佳的抖动控制，可以优化同步I/O的性能，非常适合半导体和电子制造行业等垂直自动化应用。

SuperCAT提供了一个即用型(APS)函数库来生成多维的、高度同步的、时间确定的事件触发运动和I/O控制。使用凌华科技APS函数库可以轻松控制各种第3方兼容从属模块。凌华科技的MotionCreatorPro 2™实用程序完全兼容Microsoft® Windows™环境，支持完整的EtherCAT运动、I/O配置和功能评估以及过程下载功能。

系统要求

- Windows 10/11 32/64-位
- x86 Atom (EHL)/Core-i/Xeon
- 100/1000 以太网口

订购信息

- **EM-xP00**
经典版 SuperCAT 虚拟许可证
- **EM-xC00**
高级版 SuperCAT 虚拟许可证
- **EM-xA00**
旗舰版 SuperCAT 虚拟许可证

- **EM-xP00D**
经典版 SuperCAT 加密狗许可证
- **EM-xC00D**
高级版 SuperCAT 加密狗许可证
- **EM-xA00D**
旗舰版 SuperCAT 加密狗许可证

注意:

x = 2: 支持16轴运动控制
x = 4: 支持32轴运动控制

x = 8: 支持64轴运动控制
x = F: 支持128轴运动控制

规格

功能	模式	经典版	高级版	旗舰版
		EM-xP00	EM-xC00	EM-xA00
单轴运动控制	P2P	√	√	√
	位置/速度改变	√	√	√
	混合模式	√	√	√
	归零	√	√	√
	运动 IO 映射	√	√	√
多轴运动控制	线性插补	√	√	√
	2D 圆弧插补	-	√	√
	圆弧/螺旋(2D)/螺旋(3D)	-	√	√
	龙门架/电子齿轮	-	√	√
	龙门架/电子齿轮归零	-	√	√
速度曲线	混合模式	√	√	√
	连续插补	仅线性	线性+2D 圆弧	√
	PVT	-	√	√
补偿	T曲线	√	√	√
	S曲线	-	√	√
补偿	螺旋误差补偿	-	√	√
	背隙补偿	-	√	√
	2D 网格补偿	-	-	√