

Полностью цифровое
динамическое управление

МЕCHATROLINK-II

до 256 осей по высокоскоростной связи



Advanced Industrial Automation

OMRON

МЕCHATROLINK-II Удобство динамического управления

Рынок изменяется, и вместе с ним изменяется технология. Для сохранения передовых позиций в области систем динамического управления компания Omron разработала серию контроллеров с использованием всех архитектур управления, включая контроллеры на базе ПЛК, автономные контроллеры и контроллеры на основе ПК. Преимущества очевидны. Пользователь может быть уверен, что он выбирает стабильный, универсальный и надежный контроллер динамического управления, удовлетворяющий в первую очередь его потребностям.

Эти серии контроллеров динамического управления работают с общей шиной цифрового динамического управления Mechatrolink. Системы с такими шинами постепенно вытесняют традиционные аналоговые и импульсные технологии ввиду своих многочисленных преимуществ:

- **Простота установки** - в цифровой шине Mechatrolink используются уже готовые кабели, поэтому для подключения контроллера динамического управления к серводвигателям достаточно соединить разъемы. Больше не требуется сложных концевых заделок и проводных соединений, что сокращает затраты на монтаж и значительно упрощает ввод в эксплуатацию и поиск неполадок.
- **Обработка информации** - используя шину Mechatrolink пользователь получает доступ к ценным прикладным данным, таким как режим работы, крутящий момент, ток и информация о неполадках. Эта информация помогает сократить сроки первоначальной разработки станка, время ввода в эксплуатацию и время простоя станка.
- **Надежность** - сокращение количества проводов и соединений повышает надежность системы.

Эти контроллеры динамического управления входят в состав общего модельного ряда изделий для автоматизации производства компании Omron. Динамическое управление становится неотъемлемой частью оборудования, предоставляя возможность обмена информацией между различными частями станка или завода.



СJ1W-NCF71 Позиционирование “точка-точка” на базе ПЛК

- Управление позиционированием осуществляется непосредственно из программы в ЦПУ ПЛК
- Один блок NCF может управлять максимум 16 осями
- Предусмотрены режимы управления положением, скоростью и крутящим моментом
- Удобный доступ ко всей системе из одной точки



MP2300 и MP2200 Автономная система полнофункционального динамического управления

- Гибкое решение легко встраивается в существующие системы
- Поддержка сетей DeviceNet, Profibus и Ethernet
- Автоматическая конфигурация сетевых узлов для упрощения настройки
- Контроллер MP2300 обеспечивает управление максимум по 48 осям
- Контроллер MP2200 обеспечивает управление максимум по 256 осям
- Поддерживаются функции синхронизации осей, eCAM и управления крутящим моментом



CJ1/CS1-MCH71

Полнофункциональное динамическое управление на базе ПЛК

- Контроллер динамического управления полностью интегрирован в систему ПЛК CJ1 и CS1
- Один блок MCH обеспечивает управление по шине максимум 30 осями
- Многозадачное программирование на языке типа Basic
- Синхронизация осей, eSAM и управление крутящим моментом

MP2100

Полнофункциональное динамическое управление на базе ПК

- Для специализированных программ управления доступны интерфейсы прикладного программирования (API). Команды динамического управления могут вводиться как из приложений на ПК, так и из программы контроллера MP2100
- Автоматическая конфигурация сетевых узлов для упрощения настройки
- Контроллер MP2100 обеспечивает управление максимум по 16 осям, контроллер MP2100M – максимум по 32 осям
- Поддерживаются функции синхронизации осей, eSAM и управления крутящим моментом

