

运动控制平台 及客制化服务

8.10-11.10

软件免费测!



Software Customization



Verification Customization



System Customization



Hardware Customization



创博基于工业自动化、数控机床、机器人、人工智能以及机器视觉等应用相关的垂直产业，以专用机的概念，提供一站式客制化服务。

为助力复工复产，即日起至2021年11月10日，凡购买创博控制器平台，即可获得免费运动控制软件NexGRC/NexGMC/NexECM，同时享有免费课程培训，以及案例分享及实作练习，让您在使用过程中没有后顾之忧。数量有限！限时优惠，赶快联系我们来了解详情吧！



NexGRC

EtherCAT运动控制软件

- 支持机器人构型：直角坐标, SCARA, Delta, 6轴关节式
- 可透过软件模拟机器人动作
- 机器人点对点及补间动作
- 可进行工具、BASE设定
- 提供Windows API



NexGMC

EtherCAT运动控制软件

- 支持64轴单轴运动控制
- 支持8个群组控制
- 单轴控制: PTP/Jog/Halt/Stop功能
- 群组控制: PTP/linear/3D arc功能
- 提供Windows API
- 提供工具软件NexMotion Studio



NexECM

EtherCAT主站控制软件

- 标准EtherCAT通讯
- 支持至多64从站
- 最快250us通讯周期
- 支持DC, PDO, SDO, CiA402, CoE, FoE
- 提供Windows API
- 提供工具软件NexECM Studio
- 可读取ESI及汇出ENI

运动控制平台相关产品

	355系列	100系列
适合应用	EtherCAT机台 运动控制机台   NexECM软件 NexGMC软件	EtherCAT机台 机器人系统   NexECM软件 NexGRC软件
硬件选择 单板系统 适用于客制 电控系统内	 MCB355	 RCB100
硬件选择 无风扇式系统 适用于滑轨及 桌上型应用	 MARS355	 MARS100

标准工业主板与定制化的运动控制主板差异

比较	标准工业主板	定制化运动控制主板
尺寸	标准 (3.5", mini ITX, Micro ATX, ATX...)	视客户的尺寸限制以及安装方式, 专用机概念
电源	输入 : 9~30VDC, Only 12V	输入 / 输出
保护及隔离	无	Power input, LAN, COM, USB2.0, GND隔离
特殊I/O	标准	D/I, D/O, WDT, Encoder, GPIO, HDBaseT, MXM Slot, MVRAM, PoE
LAN chip	不限	Intel I210/I211, EtherCAT support
BIOS	无特别function	视RTOS种类, 调整设定增加效能
RTOS (RTX, InTime)	无	需测试效能