

MSEL

Programmsteuerung für Scara-Roboter IXP /
RoboCylinder RCP6/RCP5/RCP4/RCP3/RCP2 /
Handgelenk-Einheit WU



Merkmale

1 Ansteuerung von bis zu 4 RoboCylinder-Schrittmotorachsen

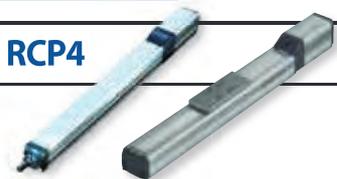
In der Vergangenheit konnten mit einer Programmsteuerung maximal zwei Achsen mit Schrittmotor gesteuert werden. Bei Einsatz der MSEL ist die Ansteuerung von bis zu vier Achsen erlaubt. Ebenfalls steht ein Interpolationsbetrieb zur Verfügung, was die Nutzungsmöglichkeiten erhöht.

Kombinationsbeispiele



2 Mögliche RoboCylinder-Anbindung von RCP6, RCP5 und RCP4

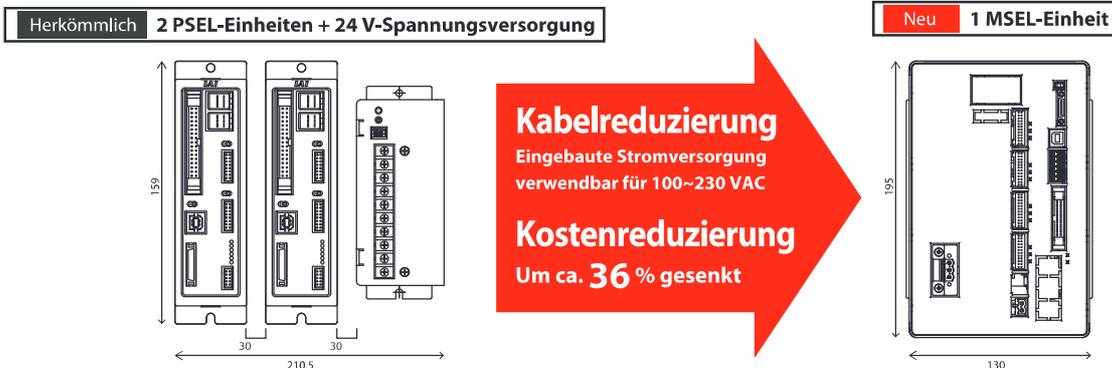
Mittels PowerCon-Anwendung ist nun ein Interpolationsbetrieb der RoboCylinder-Baureihen RCP6, RCP5 und RCP4 mit Hochleistungstreiber durchführbar, was mit der bisherigen Programmsteuerung PSEL nicht möglich war.



3 Kabel- und Kostenreduzierung

In der Vergangenheit wurden zur Ansteuerung von 4 Achsen zwei 2-Achs-Steuerungen (PSEL) und eine 24 V-Spannungsversorgung benötigt. Aufgrund der eingebauten Stromversorgung kann eine MSEL nun bis zu 4 Achsen steuern.

Bei 4-Achs-Ansteuerung



4 Ausgerüstet mit E/A-Erweiterungseinschub

Neben den Standard-E/As (EIN: 16 Kontakte, AUS: 16 Kontakte) ist ein E/A-Erweiterungseinschub erhältlich. Beim E/A-Erweiterungseinschub sind PEA- (EIN/AUS: je 16 Kontakte) oder verschiedene Feldnetzwerk-Typen auswählbar.