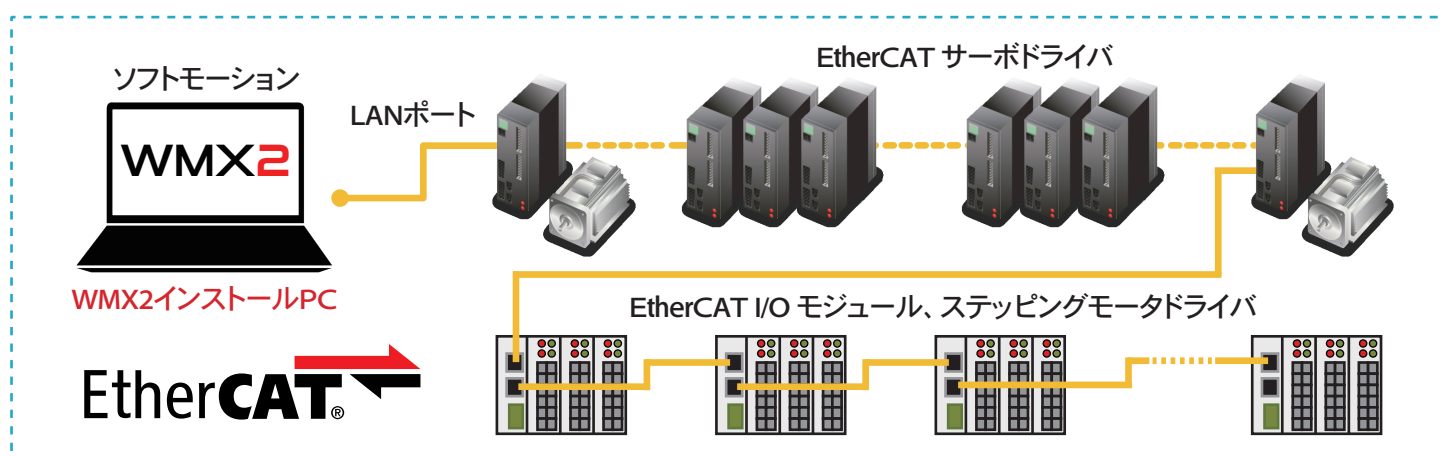


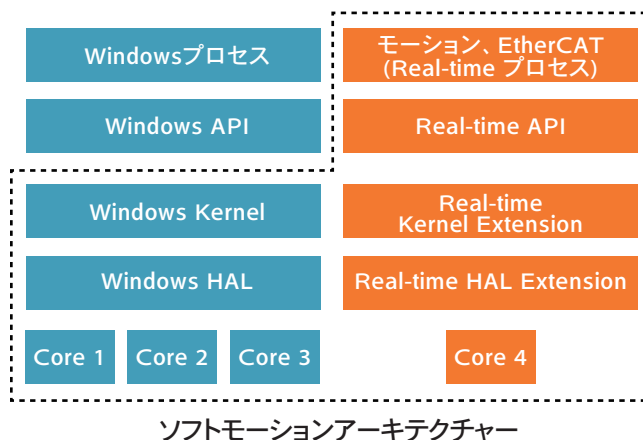
パソコン1台で全ての装置制御を! ソフトモーションコントローラ

世界の半導体工場で実証された圧倒的スペックと信頼性



●特長

- 市販Windows PCからサーボにLANポート接続し専用ボード不要、ソフトウェアのみで64軸を0.5ms周期でリアルタイム同期制御。
- C/C++や.NET開発環境に対応した500種類以上のAPIを用意。EtherCAT通信からモーション、I/O制御まで必要な機能を網羅し、ユーザ独自のモーションコントロールアプリケーション開発を強力にサポート。
- ガントリ制御や豊富な加減速プロファイルなど、高度な機能を簡単に利用可能。



●豊富な量産装置採用実績

半導体製造装置

- 各種画像検査装置
- コータ/ディベロッパ
- エッチング装置
- フリップチップボンダ
- ハンドラ、ダイボンダ 等

FPD製造装置

- FPD露光装置
- 液晶検査装置
- マスク欠陥修正装置

各種産業用ロボット・加工機

- ウェハ搬送ロボット
- パイプベンダ
- スマホ関連各種自動装置
- バッテリー関連各種自動装置

全て揃った All-In-One パッケージ

EtherCATマスタ	リアルタイム OS	モーション API	ロボット制御 API
ネットワーク API	シンプルな GUI	ネットワーク構成ツール	IEC61131-3 言語

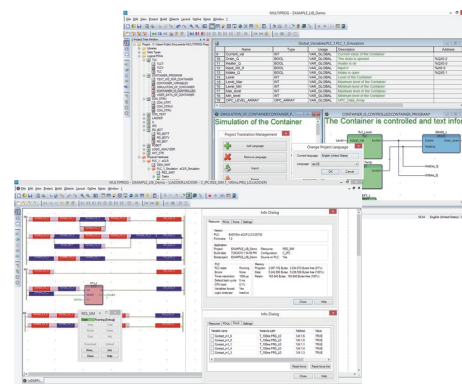
●標準仕様

最大軸数	64軸 (CP制御、PTP制御) + プロファイルモード n 軸
通信・指令周期	0.25ms (16軸)、0.5ms (64軸)
I/O サイズ	入出力それぞれ約 1.5KB
モーション機能	ジョグ、原点復帰、位置決め、リストモーション (連続位置決め)、API バッファ、イベント駆動、電子カム、連続軌跡 (直線・円弧/スプライン)、位置同期出力、周速一定制御
補間機能	直線 (最大 64軸)、円弧 (2次元、3次元)、ヘリカル
加減速プロファイル	台形、S字、ジャーク (加加速度指定 / ジャーク比指定)、時間指定、正弦波形加速度、放物線形加速度 以上を加速、減速別々に設定 その他: 2 段階速度プロファイル、PVT 指定プロファイル
原点復帰機能	19 種類、ガントリ軸対応、カスタム原点復帰
オーバーライド機能	位置決め途中で目標値、速度、加減速度、プロファイルを変更
同期機能	単純同期、ガントリ向け同期ズレ補正機能
指令モード	位置、速度、トルク、プロファイルモード
補正機能	ピッチエラー補正、バックラッシュ補正、平面ひずみ補正
スレッド数	256 個のスレッド及びプロセスから同時呼び出し可能
API ライブラリ対応言語	C/C++ 言語 (ネイティブ)、.NET 対応言語 (C#、VB等) 対応 .NET Framework: 4.0以降
開発環境	Visual Studio 2008、2010、2012、2013、2015 C++ Builder XE7
推奨動作環境	OS: Windows 7、Windows 10 CPU: 最低 ATOM 2GHz 程度 (E3845等) コア数 2 以上 メモリ: 4GB 以上

●オプションパッケージ

●PLC制御パッケージ

- ・ソフトPLC世界大手ドイツPhoenix Contact Software社のソフトPLCツールをWMX2に統合。
- ・IEC61131-3準拠の5言語(LD, FBD, ST, IL, SFC)に対応。PLCopen規格の各種モーション機能だけでなく、WMX2独自の多種多様なモーション機能もFBとして提供。
- ・Microsoft Visual StudioをベースにしたHMI作成ツールも同梱。WMX2のAPIライブラリとも統合し、C/C++や .NET/C#とPLC言語でフレキシブルでパワフルなプログラミングが可能。



●ロボット制御パッケージ

- ・様々な産業用ロボット (6軸垂直多関節、SCARA、デルタ、直交など) のキネマティクス、逆キネマティクスの他、閉リンク機構やリンクオフセットにも対応。
- ・複数台のロボットやほかの汎用装置を1台の市販パソコンで制御。
- ・複数のロボットやほかの位置決め装置との完全同期制御 (1ms単位) = 「複合制御」。
- ・PLCパッケージとの併用で、一つのプログラミング環境 (IEC61131-3) で容易に全行程、全装置のプログラミング。
- ・独自ロボット言語「RBC」を用いて容易にプログラミング。ティーチングペンダントもハードウェアオプションとして提供。