



Mit TwinCAT Kinematic Transformation Level 4 lassen sich nun auch komplexe Kinematiken, z. B. für einen vertikalen Knickarmroboter, umsetzen.

TwinCAT Kinematic Transformation Level 4 unterstützt serielle 6-Achs-Kinematiken

TwinCAT Kinematic Transformation ermöglicht es dem Maschinenbauer und Anwender, Roboter und eigene mechanische Konstruktionen direkt aus der Software TwinCAT heraus zu steuern. Diese Funktion wurde weiterentwickelt, um auch hochkomplexe Kinematiken realisieren zu können.

TwinCAT Kinematic Transformation bietet auch bisher schon zahlreiche Kinematiken, die je nach Komplexität in drei verschiedene Produkt-Level aufgeteilt sind. Hierzu zählen u. a. 2-D-, Scheren-, 3-D-Delta- und SCARA-Kinematik. Mit dem neuen Level 4 wurde nun der Funktionsumfang konsequent weiterentwickelt, sodass sich auch komplexere Kinematiken umsetzen lassen. Beispiele sind eine serielle 6-Achs-Kinematik und die Steward-Plattform.

TwinCAT übernimmt dabei die Sollwertgenerierung und die notwendigen kinematischen Transformationen. Die Sollwerte für die Achsen werden zyklisch über EtherCAT an den Antriebsverstärker, z. B. den Servoverstärker AX5000, übergeben. Die Programmierung der Roboterbewegung erfolgt direkt aus der

PLC heraus. Bahnbewegungen für das Abfahren von Konturen lassen sich natürlich auch mit TwinCAT NC I nach DIN 66025 umsetzen.

Mit TwinCAT Kinematic Transformation kann auf eine zusätzliche Robotersteuerung und damit auch auf das Erlernen einer speziellen Roboterprogrammiersprache verzichtet werden. Die gesamte Maschine lässt sich dementsprechend mit nur einer Steuerungs-CPU betreiben.

weitere Infos unter:

www.beckhoff.de/TwinCAT3