



TwinCAT mxAutomation ermöglicht eine direkte Kommunikation zwischen der SPS und der KR C4-Robotersteuerung von KUKA.

TwinCAT jetzt mit mxAutomation-Schnittstelle zu KUKA-Robotern

Zur Automatica 2014 stellten Beckhoff und KUKA eine neue gemeinsame Schnittstelle vor. Die SPS-Bibliothek unter TwinCAT 3.1 unterstützt die mxAutomation-Schnittstelle zu KUKA.

Mit der mxAutomation-Bibliothek können direkt aus der SPS heraus Kommandos an einen KUKA-Roboter mit KR C4-Steuerung verschickt werden. Damit ist es zum ersten Mal möglich, Steuerung und Roboter aus einem System heraus einfach – d. h. ohne Kenntnisse einer speziellen Roboterprogrammiersprache – zu programmieren.

Die Kommunikation wird über EtherCAT realisiert. Hierzu tauschen der TwinCAT EtherCAT Master und die KR C4-Steuerung von KUKA über die EtherCAT-Bridge-Klemmen EL6692 oder EL6695 Daten aus. Von der Steuerung zum Roboter werden dabei Verfahrkommandos und vom Roboter zur Steuerung Istwerte übertragen.

Durch diese effiziente und performante Kommunikation können aus der SPS sehr schnell Kommandos an den Roboter übertragen werden. Zudem hat der SPS-Programmierer jederzeit in Echtzeit Zugriff auf die Positionsdaten des Roboters. In einer Ausbaustufe können mit dieser direkten, engen Verbindung auch Applikationen realisiert werden, bei denen es besonders auf eine hochgenaue Synchronisation ankommt.

Durch mxAutomation für TwinCAT 3.1 wird die Zusammenarbeit von SPS und Roboter revolutioniert. SPS-Programmierer können die Bewegung direkt in der SPS programmieren und die Istwerte des Roboters in Echtzeit kontrollieren.

weitere Infos unter:

www.beckhoff.de/TwinCAT3