

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, 7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

nexPlatform

| | 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 |