GPG-7212	パルスモーションコントローラインタフェースモジュール用 Linux/RT ドライバ

概要

本製品は、Linux アプリケーションおよび RTLinux リアルタイムモジュールから、弊社モーションコントローラ製品の制御を行うためのソフトウェアです。
弊社モーションコントローラ製品を Linux アプリケーションからライブラリ関数をコールして制御します。
また、RTLinux 上では、リアルタイムタスクから関数をコールして制御します。

特長

●最大 8 軸を独立に制御することが可能です。

●コントローラの直接制御に近いシンプルな関数体系ですので、自由度が高く、処理速度の速いアプリケーションを構築できます。

●最高 6.5Mpps で動作指令パルスを出力できるので、より高い分解能でモータをコントロールできます。

●動作パラメータ設定はコントローラのレジスタ値の計算が不要です。

ドライバソフトウェア側で速度[pps],加減速時間[ms]をレジスタ値に変換します。

●パルス出力中に速度変更が可能です。(速度オーバライド)

●PTP 動作中に目標位置の変更が可能です。(位置のオーバライド)

●同時起動をサポートします。(複数枚の I/O モジュール間での同時起動もサポート)

●直線補間については同一コントローラ上における 4 軸の直線補間をサポートし、コントローラ間をまたいでの 5 軸以上の直線補間も可能です。

●円弧補間については同一コントローラ上における任意の 2 軸で可能です。

●同期起動機能によりさまざまなタイミングでの動作起動条件を設定できます。

これにより複数軸間の多彩な同期動作が可能です。

●プリレジスタにより動作中での次動作設定,連続的な動作設定が可能です。

対応 OS

Linux
RTLinux
SH Linux
SH RTLinux

対応言語

gcc

注意事項

—