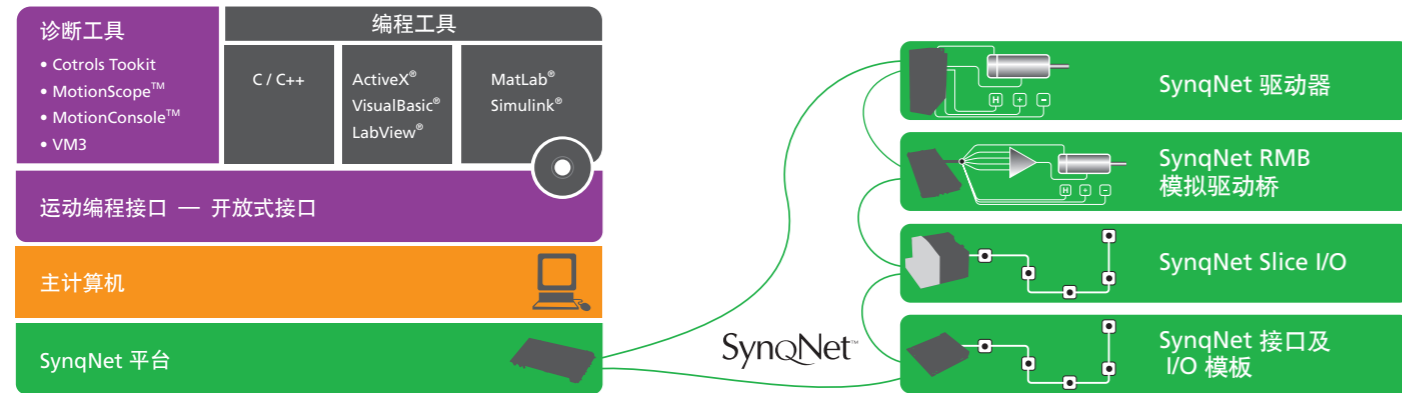
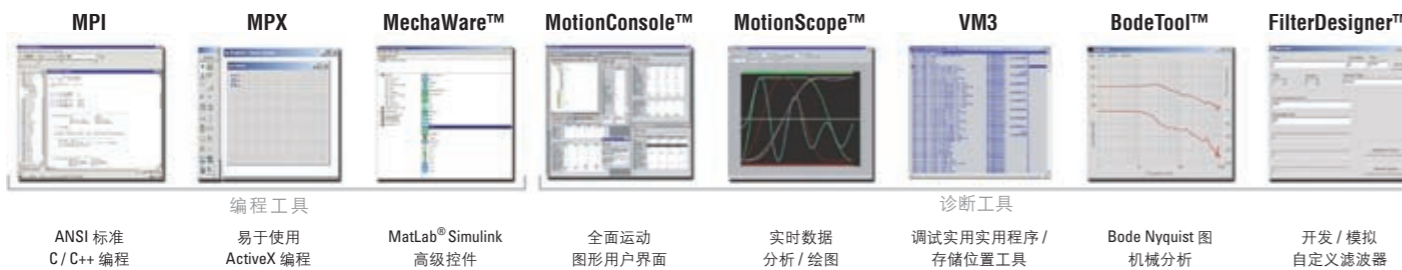


MEI SynqNet® 产品一览



开放性运动软件



MPI 是一个面向对象的 C/C++ 编程接口，可帮助您以与建造机器相同的方式来创建运动代码。可以创建各种软件对象来映射硬件部件与功能。

MPX: 自定义运动界面可通过 LabView®、VisualBasic®、Excel® 以及其它支持 ActiveX 扩展的环境来开发。

MechaWare: 使用带有 MEI MechaWare 库的 MatLab® 和 Simulink®, 可以迅速建立任何系统的模型，并通过任意 SynqNet 控制器加以实现。MechaWare 的功能包括：多种滤波器、状态观察器、状态反馈、坐标转换、使用 ZMP 的 64 位 (双精度) 计算、复杂传动、

跟随方法、增益切换、振动控制、复杂多入多出 (MIMO) 工厂模型、易于定义的台架控制拓扑结构，以及可以设计自定义控制方案。**MotionConsole**: 控制电机，并调和组态系统的所有轴。通过 **MotionScope**，可完全以图形方式来分析实时运动数据。只需点击鼠标，即可显示位置、速度以及众多其它重要运动参数。可以在本地运行所有实用程序，或通过 TCP/IP 连接运行这些程序以进行远程诊断。**Controls Toolkit**: 用于分析机器机械响应，开发陷落滤波器，并自定义对机器性能进行调节和优化的算法。Controls Toolkit 中包含 **BodeTool** 和 **FilterDesigner**。

所有其它运动实用程序和软件工具都可在 Windows 2000/NT/XP 系统上运行。如果运动控制主机运行 LINUX、VxWorks 或其它实时操作系统的情况下，所有实用程序都具有 TCP/IP 功能，允许远程主机运行应用程序。

MEI SynqNet 是一些基于 PC 的平台，但 eXMP-SynqNet 独立控制是例外，它是计算机和 SynqNet 控制器在的一种方便组合。

主计算机

MEI 的应用程序编程接口 (MPI) 设计用于多线程环境，支持 Windows 2000/NT/XP 及以下实时操作系统: VxWorks®, VenturCom RTX®, LynxOS, PharLap ETS 和 QNX®。另外，Linux 版本的 MPI 还可用于 RedHat 操作系统。MPI 应用程序很容易在 Microsoft Visual Studio 或 Borland C++ Builder 等集成开发环境中进行开发。根据操作系统的不同，也可以使用其它编译程序，如 Linux 通用 GNU 编译程序。

SynqNet 平台

SynqNet 运动控制网络在运动控制器与转矩驱动器、步进电机驱动器、I/O 模板和定制设备之间提供了一个 100Mbps 同步实时连接。SynqNet 是唯一的一个可提供容错、实时节点数据采集、固件下载、众多伺服厂商支持、真正的即插即用功能以及无需网络编程的高速数字式运动控制网络。SynqNet 使用简便，易于集成到驱动器、I/O 和定制 OEM 节点中。SynqNet 得到了领先的美国与日本驱动器厂商的支持。MEI 与这些厂商密切合作，提供了经济高效、便于集成的多种“预集成”控制/驱动解决方案。

SynqNet™
www.SyneNet.org.cn

| ZMP-SynqNet-PCI | XMP-SynqNet-PCI | XMP-SynqNet-PMC | XMP-SynqNet-cPCI | eXMP-SynqNet |
|---|--|---|---|--|
| | | | | |
| <ul style="list-style-type: none"> 运动控制由一个实时 64 位浮点 (双精度) Motorola PowerPC CPU 提供, 133 MHz 内存 最多支持 32 个密切协调的轴/节点 伺服更新速率达 48kHz | <ul style="list-style-type: none"> 运动控制由一个实时 32 位浮点 Analog Devices SHARC DSP 提供 最多支持 32 个紧密协调的轴/节点 伺服更新速率达 16kHz 具有 CANOpen 可选接口 PCI 接口 | <ul style="list-style-type: none"> 运动控制由一个实时 32 位浮点 Analog Devices SHARC DSP 提供 最多支持 32 个紧密协调的轴/节点 伺服更新速率达 16kHz PMC 接口 | <ul style="list-style-type: none"> 运动控制由一个实时 32 位浮点 Analog Devices SHARC DSP 提供 最多支持 32 个紧密协调的轴/节点 CANOpen 可选接口 cPCI 接口 | <ul style="list-style-type: none"> 集成的 PC 及 XMP-SynqNet 控制器 32 位浮点 Analog Devices SHARC DSP Celeron 366MHz 双处理器结构 最多支持 32 个紧密协调的轴/节点 10/100 以太网接口 CANOpen 可选接口 |

SynqNet 驱动器 — 多厂商，即插即用

从顶尖的美国和日本伺服供应商可以获得超过 50 种 SynqNet 驱动器和节点。有关详细信息，请访问 www.SynqNet.org。



SynqNet RMB — 模拟驱动桥，I/O

为了加速原型机设计，远程运动模块 (RMB) 提供了一个开放性网关，可以将多个模拟驱动器连接到一个 SynqNet 网络。例如，它们包括 1-4 轴模板、脉冲步进/方向支持，以及紧凑型 I/O 模板。RMB 可以从 MEI、Trust Automation 和 Soonhan Engineering 获得。



SynqNet SLICE I/O

SynqNet SLICE I/O 是一个完整的数字量和模拟量 I/O 产品系列，它们具有模块化的结构，易于接线，易于添加或改变 SLICE 的类型，可安装在标准 35mm DIN 导轨上。还有 CANOpen SLICE I/O 可供使用。



SynqNet 接口和 I/O

SynqNet I/O 是一个可定制的 I/O 解决方案，包括一个 SynqNet 接口设备、多个数字量 I/O 板以及多个模拟量 I/O 板。该接口也是 SynqNet 开发人员工具套件的一部分，因此，SynqNet 功能可被嵌入到一系列应用的各种定制节点中。从视觉系统到定制驱动器和电机，MEI 都具有将广泛的部件集成在一起的成熟经验。



SynqNet 开发人员工具套件

通过使用 SynqNet 开发人员工具套件，可以轻松地将 SynqNet 技术集成到一个从站设备上。针对伺服和步进电机驱动器、I/O 和反馈设备提供了支持，单轴或多轴组态。

定制的工程服务

MEI 针对所有产品提供了世界级的工程支持与定制化服务，包括：定制化的固件、软件、FPGA 代码和硬件。MEI 同其它供应商密切合作以提供集成的运动控制解决方案。

运动控制工程设计中心

MEI 运动控制设计中心致力于帮助您更快速地建造更好的机器。从加利福尼亚、芝加哥、波士顿和费城，到英国、德国、日本、韩国、新加坡乃至整个东南亚，都有一个运动控制中心在陪伴着您。

所有运动控制中心都由专业工程师组成，可在运动系统设计、分析以及集成方面提供帮助。

中国

北京市朝阳区建国门外大街 22 号
赛特大厦 2205 邮政编码: 100004
电话: +86 10 6515 0260, 传真: +86 10 6515 0263
网址: www.SynqNet.org.cn
电子邮件: ChinaInfo@danahermotion.com.cn

运动控制工程设计中心

美国

Motion Engineering, Inc. 总部
Santa Barbara, CA
电话: +1-805-681-3300, 传真: +1-805-681-3311

硅谷

Palo Alto, CA
电话: +1-650-319-0371, 传真: +1-650-319-0376

南加利福尼亚

Mission Viejo, CA
电话: +1-949-348-2737, 传真: +1-805-681-3311

波士顿

Acton, MA
电话: +1-978-264-005, 传真: +1-978-264-0057

费城

Philadelphia, PA
电话: +1-215-793-4220, 传真: +1-215-793-4223

日本

Motion Engineering, KK
Tokyo, Japan
电话: +81-3-5540-6431, 传真: +81-3-5540-6432

名古屋

Nagoya, Japan
电话: +81-532-45-3511, 传真: +81-532-45-5415

英国

Motion Engineering, Ltd.
Bristol, UK
电话: +44-117-3179-333, 传真: +44-117-3179-303

德国

Saarbrücken, Germany
电话: +49 681 85 79 96 5, 传真: +49 681 85 79 96 6

面向 OEM 用户的高效网络化运动控制解决方案

