

MotionRT7

跨平台 运动控制实时内核

国内首家自主自研 Windows运动控制实时软核

快速搭建实时应用 | 统一的对外接口 | 快速本地LOCAL接口

跨平台兼容 | 强大多卡功能 | 集成式开发 | 简单易用的PSO



01

独立软件安装, 适合各种Windows电脑。

02

与MotionRT其它版本功能兼容, 一次开发, 快速切换到嵌入式, Linux各种平台。

03

统一函数库接口, 快速的本地LOCAL接口, 运动函数调用快至us级别, 比普通PCI卡快数十倍。

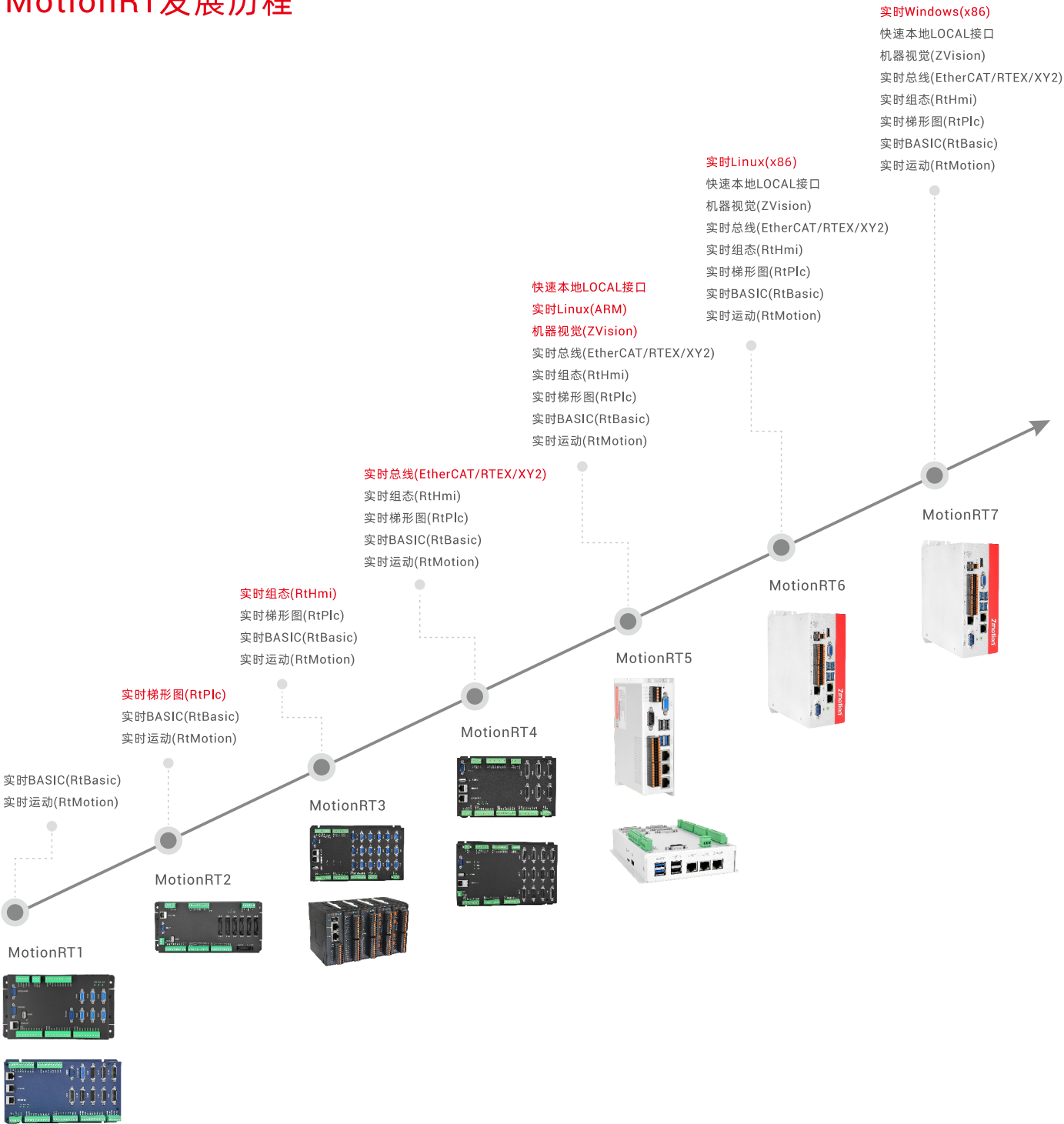
04

集成机器视觉, 快速搭建各类实时应用。

05

强大多卡功能, 最多240轴联动, 支持跨卡联动, 脉冲与总线联动, 振镜与平台联动, 轻松实现位置锁存/PSO等高级功能。

MotionRT发展历程



产品特色/应用架构



跨平台的产品架构

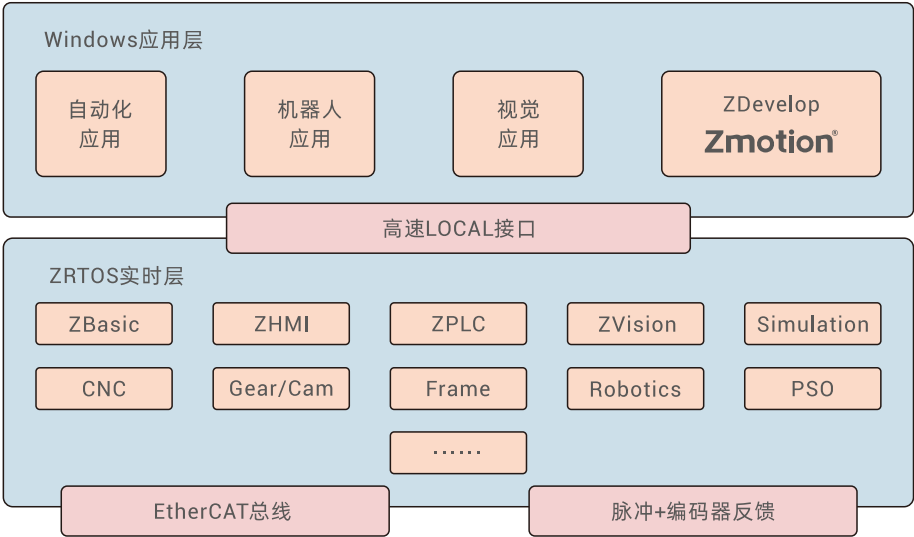


- | | | | |
|----------|----------|--------------|--------|
| ■ 统一的API | ■ 实时系统内核 | ■ EtherCAT主站 | ■ 仿真工具 |
| ■ 机器人仿真 | ■ CAD导图 | ■ 轴、I/O调试 | ■ 示波器 |

模块化软件架构

运动控制程序、视觉算法、MotionRT7运动控制引擎，通过高速共享内存数据交互，大大提升运动控制与机器视觉的交互效率。

用户自定义功能，融合Gmc、Gear/Cam、Frame、Robotics、CNC等算法，打造用户的专用控制系统。



统一开放的API函数



运动控制功能

运动轴数：EtherCAT总线，多至240轴

IO数：EtherCAT扩展至4096输入4096输出

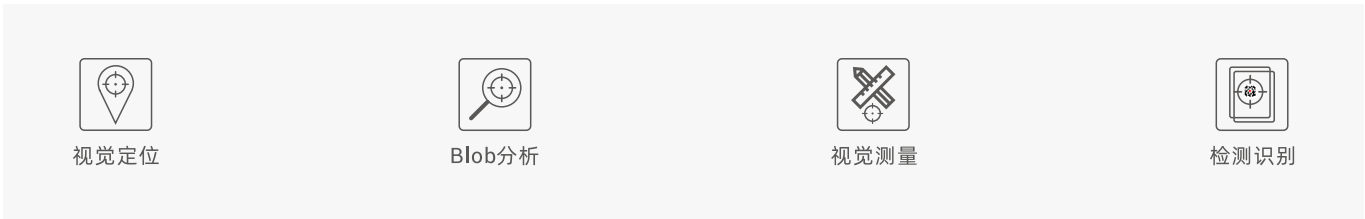
模拟量：EtherCAT扩展至512 AD和512 DA

功能特性：

- a. 点位运动、直线插补、圆弧插补、螺旋插补、连续轨迹加工
- b. 电子凸轮、电子齿轮、同步跟随、位置锁存、虚拟轴叠加
- c. S曲线加减速，SS曲线加减速，轨迹运动更柔和
- d. 1D/2D/3D高速位置同步输出PSO，视觉飞拍、高速点胶、激光加工
- e. 客户可自定义运动控制算法或者机器人正反解算法

视觉功能

同时支持用户第三方视觉扩展



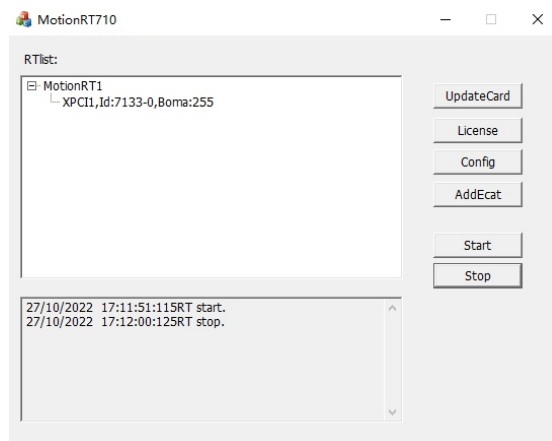
MotionRT710软件组成

- 绿色免安装，快速体验
- 驱动运行许可证授权（未授权也可试用）
- EtherCAT总线，功能和参数配置
- 统一完善的SDK库
- 启动、连接、模拟运行等

软件部分

Ax64 - Mo8 - Hw - Zv - R

- | | | | | |
|----------|---|---|---------|---|
| ① | ② | ③ | ④ | ⑤ |
| ① 64轴 | | | ④ 带视觉功能 | |
| ② 运动控制功能 | | | ⑤ 机械手功能 | |
| ③ PSO功能 | | | | |



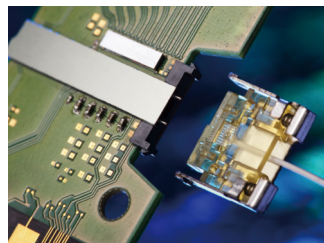
高速连接



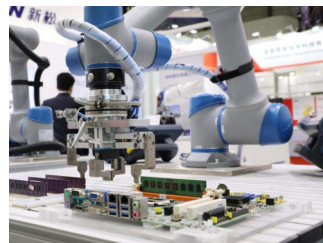
应用行业



中大型3C产线



半导体



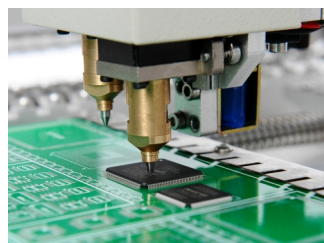
机器人



激光加工



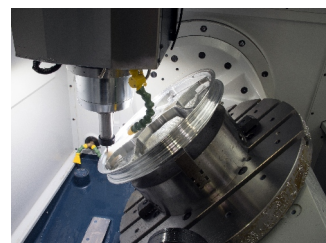
汽车产线



SMT加工



新能源



专用控制系统

深圳市正运动技术有限公司

Shenzhen Zmotion Technology Co., Ltd.

电话：0755-3297 6042

传真：0755-2606 6955

网站：www.zmotion.com.cn

地址：深圳市宝安区西乡洲石路阳光工业园A1栋5楼

业务咨询专线：400-089-8936

技术支持专线：400-089-8966

业务咨询邮箱：sales@zmotion.com.cn

技术支持邮箱：support@zmotion.com.cn

© 深圳正运动公司版权所有，相关规格如有变动，恕不另行通知，MRT[V1.0]202211



正运动技术



正运动小助手（学习园地）