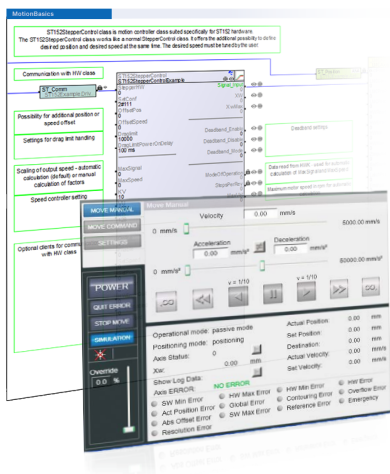




# MotionLib



Die MotionLib Library ermöglicht die Parametrierung, Bewegungssteuerung und Regelung jeglicher Einzelachsen. Weiters bietet die Library die Möglichkeit, mehrere Achsen miteinander zu synchronisieren. Die Synchronisation kann über Geschwindigkeit, Position, Positionsversatz, mit Getriebeübersetzung oder auch auf virtuelle Achsen erfolgen. Zusätzlich stellt die Library Funktionalitäten zur Verfügung, um komplexe Roboteranwendungen umzusetzen. Diese Library erlaubt die Verwendung von unterschiedlichen Koordinatensystemen sowie vordefinierte oder benutzerspezifische Kinematiken. Eine Überwachung definierter Schutzräume ist möglich.

## FEATURES

- Parametrierung, Bewegungssteuerung und Überwachung einer Achse
- Verschiedene Bewegungsprofile wie z.B. ruckbegrenzt einfach anwendbar
- Synchronisation von mehreren Achsen über Geschwindigkeit, Position, Kurvenscheiben
- Unterstützung von Gantry Systemen, sowie Backlashkompensation
- Unterstützung von Roboterkinematiken
- Vorbereitete Kinematikklassen für Roboter wie Deltaroboter, Tripod, Scara-Roboter, eines H-Portals oder eines Kniehebels
- Anwenden von Koordinatentransformationen und Verschieben des Basiskoordinatensystems
- Kopplung auf bewegte Förderbänder für Pick- und Place-Anwendungen
- Unterstützung von Schutzräumen beim Absetzen und Abfahren der Bahn

## FACTS

|                      |                                 |
|----------------------|---------------------------------|
| Entwicklungsumgebung | LASAL CLASS 2                   |
| Artikelnummer        | 02-010-187                      |
| Leistungsindex       | <b>A</b> > <b>B</b> > C > D > E |