



Add-On für Robotersteuerung  
CPRog

## CANopen Master

Motorsteuerungen mit CANopen-Schnittstelle sind in den verschiedensten Leistungsklassen und Formfaktoren verfügbar. Mit diesem Add-On kann die CPRog Robotersteuerungssoftware mit diesen Antrieben kombiniert werden. So lassen sich sehr leicht Ihre Roboterarme, Portale, Deltaroboter oder Scara-Roboter mit der CPR Steuerung kombinieren.

### Einsatzbereiche

- ➔ Roboter mit CANopen-Motorsteuerungen: Roboterarme, Delta-, Portal- und Scara-Roboter
- ➔ Mobile Plattformen und Plattform-Arm-Kombinationen mit CANopen-Antrieben

### Technologie

Das CANopen-AddOn ergänzt die Commonplace Robotics Robotersteuerung um eine CANopen-Hardwareschnittstelle. So können Roboter mit einer Vielzahl von marktüblichen Antriebskombinationen realisiert werden.

Die CANopen-Schnittstelle basiert auf der EN 50325-4 und spricht elektrische Steuerungen mit dem Geräteprofil CiA402 an: CANopen device profile for drives and motion control. Genutzt werden die Betriebsmodi IPO (Interpolated Position Mode) oder CSP (Cyclic Synchronous Position) für die Bewegung, sowie Homing für die Referenzierung. Durch den Betrieb auf der Embedded Control bzw. auf einem Linux-PC mit Echtzeit-Patches wird ein sehr gutes Zeitverhalten erreicht.

### Funktionen

- ➔ Freigabe der Motoren
- ➔ Referenzierung nach voreingestellter Methode
- ➔ Positionsbetrieb mit einstellbarer Untersetzung
- ➔ Fehlerbehandlung und -darstellung an die Robotersteuerung

### Kompatible CANopen Motorsteuerungen

Standardkonfigurationen sind verfügbar für folgende Steuerungen:

- Nanotec CANopen Controller oder Motoren, u.a. C5-E oder CL3-E

Für weitere Steuerungen erstellen wir gern entsprechende Konfigurationen. Sie müssen dem Typ CiA402 entsprechen und eines der Bewegungsprofile IPO oder CSP unterstützen.

### Systemvoraussetzungen

- Commonplace Robotics Embedded Control 2.0 mit CAN-Shield, oder
- PC mit Ubuntu 18.04 LTS und PCAN-USB Adapter von Peak-Systeme

➔➔➔ [www.cpr-roboter.de](http://www.cpr-roboter.de)