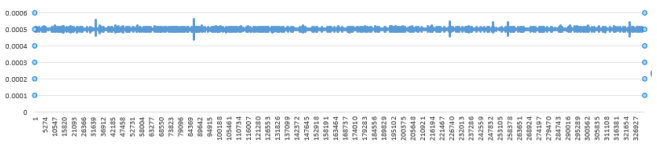
EtherCAT 软主站

标准工业现场通讯总线

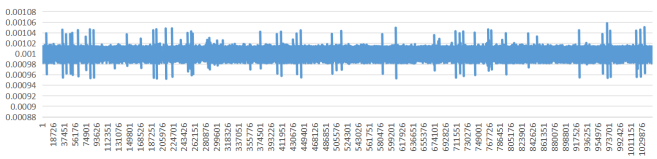


x86 架构

- 采用 EtherCAT 总线，最大支持伺服电机 32 轴 +512 个 IO 从站
- 支持系统：Linux（5.15.195_RT 内核），x86 构架（CPU 性能越高，延时越低）
- 支持的开发语言：C、C#、C++、QT、Python
- 支持运动控制函数定制开发
- 多样化专用运动控制功能
- 通过隔离内核以及任务优先级设置实现主从站稳定通讯
- 1.0ms 通讯周期 /DC 同步周期
- 0.5ms 16 轴通讯周期抖动误差 ±1μs（稳定值），如下图
- 1.0ms 16 轴通讯周期抖动误差 ±5μs，如下图
- 要求千兆以上网卡



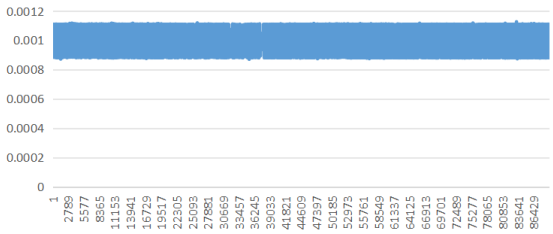
0.5ms 16 轴通讯周期抖动采样图



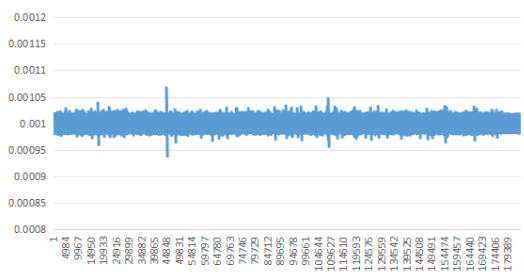
1.0ms 16 轴通讯周期抖动采样图

ARM 架构

- 采用 EtherCAT 总线，最大支持伺服电机 16 轴 +512 个 IO 从站
- 支持系统：Linux 实时系统（Ubuntu18.04/20.04/22.04），ARM 构架（RK3568、RK3588）
- 支持的开发语言：C、C#、C++、QT、Python
- 支持运动控制函数定制开发
- 多样化专用运动控制功能
- 通过隔离内核以及任务优先级设置实现主从站稳定通讯
- 1.0ms 通讯周期 /DC 同步周期
- RK3568 1.0ms16 轴通讯周期抖动误差 ±100μs，如下图
- RK3588 1.0ms16 轴通讯周期抖动误差 +25μs，如下图
- 要求千兆以上网卡



RK3568 1.0ms 通讯周期抖动采样图



RK3588 1.0ms 通讯周期抖动采样图