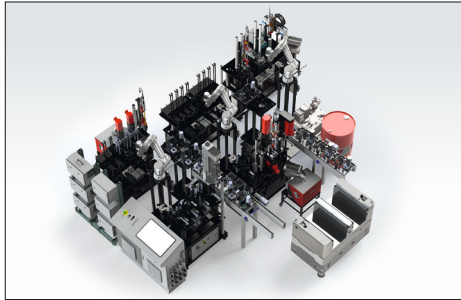


Steuerungstechnik MOVI-C® CONTROLLER UHX65A-M-0x



EINSATZMÖGLICHKEITEN / TYPISCHE APPLIKATIONEN



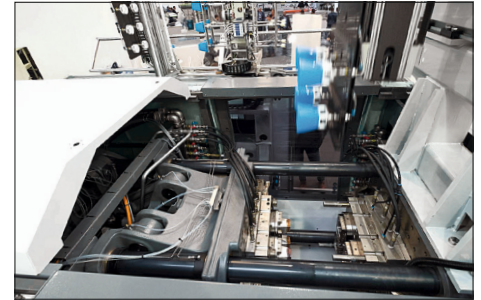
Kopfsteuerung für komplexe Anlagen

Anlagen mit großer Sensoren- und Aktuatoren-Vielfalt
z. B. Getriebemontage.



Kopfsteuerung und Motion-Controller vereint

Prozess- und Bewegungssteuerung für komplexe
Maschinen – bis zu 16 interpolierte SEW-Achsen.



Motion-Controller für Maschinenmodule

Hochperformante Bewegungssteuerung für Maschinenmodule
mit SEW-Achsen (Modularisierung komplexer Anlagen).

DIE VORTEILE AUF EINEN BLICK



Multimasterfähig und flexibel!

Realisierung von Mischtopologien
EtherCAT® mit PROFINET IO
oder EtherNet/IP™ in einem Gerät.



Skalierbar und versiert!

Verfügbar in 1-, 2- oder 4-Kern-Varianten
für anspruchsvolle Applikationen. Kopf-
steuerung und Motion-Controller in einem
Gerät vereint.



Offen!

Windows-/Hochsprachen-Umgebung und
performanter Motion-Controller in einem
Gerät (4-Kern-Variante). EtherCAT®- und
PROFINET IO-/EtherNet/IP™-Sensoren
parallel.



Individuell!

Perfekt abgestimmt auf das umfang-
reiche Portfolio für dezentrale sowie
Schaltschrank-Antriebstechnik. Somit
lassen sich jegliche individuelle Kunden-
wünsche umsetzen.

DIE TECHNIK IM ÜBERBLICK

Mit dem MOVI-C® CONTROLLER UHX65A-M
erweitert SEW-EURODRIVE die Multitalent-
Steuerung der Leistungsklasse „pro-
gressive“ um integrierte PROFINET IO-
Controller bzw. EtherNet/IP™-Scanner-
funktionalität. Ab MOVISUITE® Version 2.20
sind anspruchsvolle Mischtopologien
umsetzbar: verwenden Sie den hochper-
formanten EtherCAT®-Feldbus für an-
spruchsvollste Motion-Control-Aufgaben
und lesen Sie zugleich als PROFINET IO-
oder EtherNet/IP™-Master entsprechende
Sensoren aus und steuern Sie Aktuatoren
an. Gewinnen Sie an Flexibilität und
Auswahlmöglichkeit bei der einsetzbaren
Hardware für komplexe Applikationen,
ohne Verlust der bisherigen Vorteile der
UHX65A-Plattform, wie z. B. die benutzer-
freundliche, schnelle Inbetriebnahme über
MOVISUITE®.

MOVI-C® CONTROLLER UHX65A (PROGRESSIVE)

