



Yaskawa iCUBE CONTROL™ – Automatisations intelligente

Flexibilité maximale et utilisation universelle

iCUBE CONTROL™

Automatisation intelligente
avec un maximum de flexibilité
et pour une utilisation universelle



Le nouveau contrôleur de machine de Yaskawa pose de nouveaux jalons dans l'automatisation industrielle. Grâce à son architecture ouverte et évolutive, le contrôleur iCube permet un contrôle continu de la logique, de la servotechnologie, des robots et des processus critiques pour la sécurité. Grâce à son utilisation universelle dans le monde de la mécatronique, il convient à un grand nombre de secteurs et d'applications.

A QUI S'ADRESSE LE ICUBE CONTROLLER ?

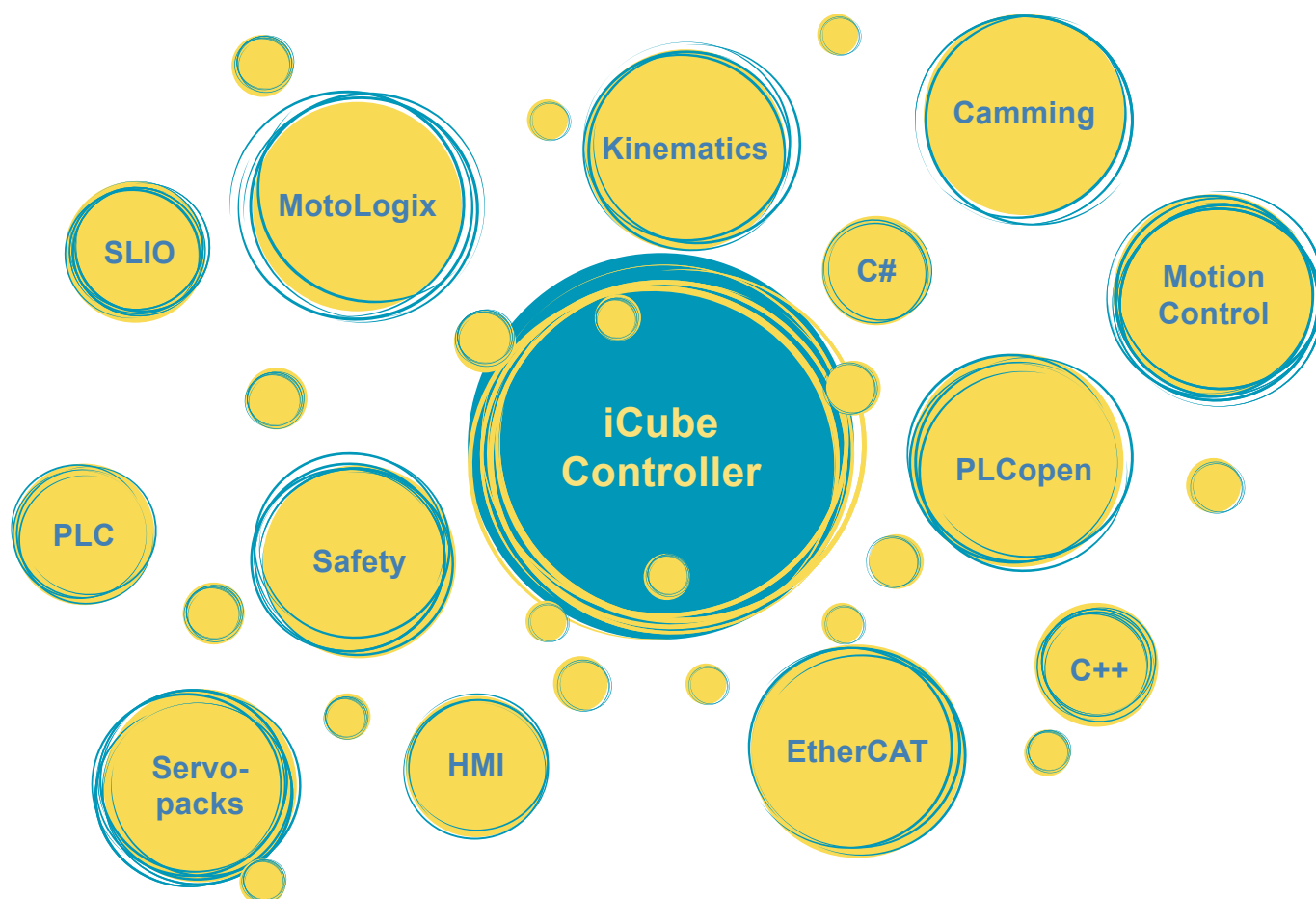
- » A des constructeurs de machines et installations, qui souhaitent résoudre des problèmes complexes dans les domaines de la servotechnologie, de la logique, de la robotique, de la sécurité et de l'IHM avec un contrôleur et un environnement de développement.
- » Aux ingénieurs en automatisation souhaitant exploiter une topologie basée sur EtherCAT et profiter d'un grand nombre de bus de terrain et de réseaux supportés tels que OPC UA, EtherNet/IP, Modbus TCP, PROFINET et I/O-Link. Programmation par IEC61131-3 avec possibilités d'intégration de blocs fonctionnels dans des langages évolués comme C#, C++, Python et Matlab/Simulink.
- » Aux entreprises de robotique et de fabrication qui souhaitent rendre les processus plus efficaces, utiliser des solutions de sécurité modernes (Fail Safe over EtherCAT) et commander la cinématique des robots à partir du contrôleur machine.
- » A tous les domaines qui ont besoin d'une architecture de commande fiable et évolutive maîtriser des tâches d'automatisation exigeantes.

« Le contrôleur iCube est la solution parfaite pour les entreprises qui misent sur des technologies d'automatisation avancées tout en ayant besoin de flexibilité, d'évolutivité et de pérennité ».

LES AVANTAGES EN UN COUP D'OEIL

- » **Robustesse** : système d'exploitation basé sur Linux avec une couche API compatible PLCopen. C'est sur cette base que repose la technologie éprouvée de Yaskawa Motion. Maître EtherCAT pour le contrôle du mouvement et la logique de l'API.
- » **Performance** : Le processeur Triton ARM Cortex-A17 1.26 GHz, spécialement développé par Yaskawa pour les applications de mouvement, garantit un contrôle très performant de jusqu'à 64 axes synchronisés.
- » **Évolutivité** : un contrôleur de machine avec un environnement de développement pour le mouvement, la logique, la robotique, la sécurité et l'IHM.
- » **Polyvalence** : en plus de la servotechnologie, il convient parfaitement aux applications robotiques. Grâce à des cinématiques prédéfinies et géométriquement paramétrables, les manipulateurs SCARA et Delta équipés d'entraînements Yaskawa peuvent être pilotés directement depuis le contrôleur de la machine, sans commande de robot. Il en va de même pour les robots articulés via le contrôleur de robot YRC1000 avec l'outil éprouvé MotoLogix.
- » **Sécurité intégrée** : FailSafe over EtherCAT offre la technologie de sécurité la plus récente avec un câblage minimal. Conforme aux exigences SIL 3.

« Le contrôleur iCube offre une plateforme complète pour des solutions d'automatisation flexibles et performantes. Grâce à son environnement de programmation ouvert et à sa large prise en charge des interfaces réseau, il est polyvalent. Les entreprises peuvent compter sur un système qui évolue de manière dynamique en fonction de leurs besoins ».



iCUBE MECHATRONICS™



Intégration IHM : Environnement de développement IHM intégré pour Smart-Panels ou Panel-PC avec un vaste catalogue de widgets et des possibilités de visualisation individuelles. De plus, une application WebVisu permet d'afficher l'interface utilisateur graphique sur n'importe quel appareil d'affichage doté d'un navigateur compatible HTML5.

Ethernet / OPC-UA

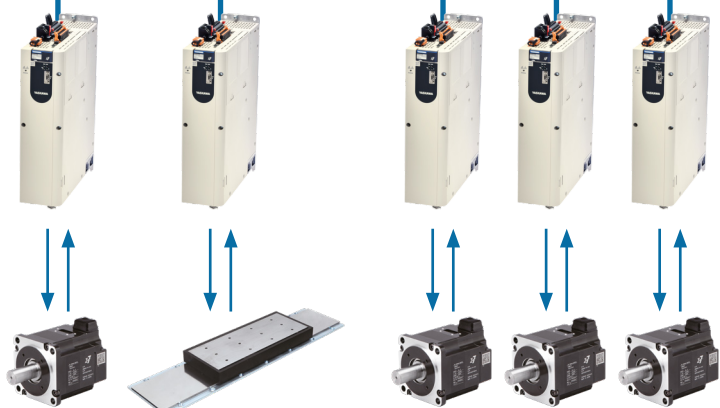
Communication EtherCAT avec Safety over Ethernet (FSoE) aux servopacks YASKAWA, variateurs de fréquence, contrôleur de robot et autres périphériques.

Safety over
EtherCAT®



Contrôleur iCube avec bornes d'E/S compactes et alignables latéralement (bus SLIO). Grande variété de périphériques tels que des bornes numériques avec/sans sécurité, des entrées/sorties analogiques et des bornes spéciales.

*jusqu'à 64
axes max.*



Pilotage de manipulateurs SCARA et Delta avec des servopacks et des moteurs Yaskawa. Et ce, indépendamment du fait que les manipulateurs soient de Yaskawa ou de cinématiques tierces. Le contrôle des robots est réalisé avec IEC61131-3 directement sur le contrôleur iCube, sans nécessité d'un contrôleur de robot séparé.

**YRC1000
Micro**

Inverter

SLIO I/Os



Pilotage d'un contrôleur de robot YRC1000 pour **robots articulés** à partir du contrôleur iCube. Basé sur l'outil réputé MotoLogix de Yaskawa. Une couche d'application superposée rend la programmation encore plus confortable.



SwissDrives SA
Rte de l'Ancienne
Papeterie 140
1723 Marly 1
Suisse

Phone: +41 32 710 01 70
vente@swissdrives.ch
www.swissdrives.ch

Aucune garantie ne peut être donnée quant à l'exhaustivité et à l'exactitude des spécifications techniques. Les spécifications sont susceptibles d'être modifiées en fonction des changements et des améliorations apportés au produit.

SwissDrives AG. Tous droits réservés. | 12/2024-FR