

## Contrôleur d'automatisme programmable

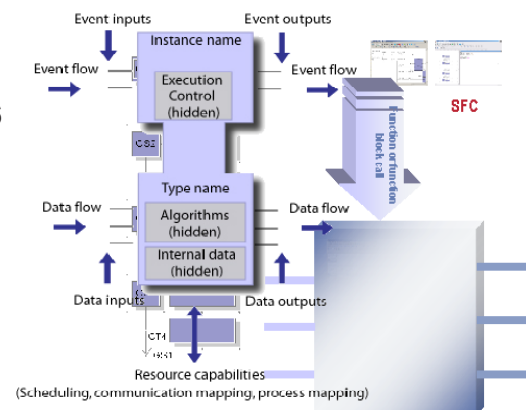
### CPU haute performance

- Processeur ARM9 / 200 MHz avec OS Temps Réel
- 4 Mo FLASH / 32 Mo SRAM / 16 Ko SRAM sauvegardée (4 Ko de données rémanentes par tâche)
- Interface bus de terrain: CANopen, DeviceNet ou PROFIBUS-DP maître ou esclave
- Interface Ethernet Temps Réel: EtherCAT maître, EtherNet/IP Scanner ou Adapter, PROFINET IO RT Controller
- Configuration du bus de terrain + diagnostic réseau via le port USB ou l'interface Ethernet TCP/IP avec SYCON.net



### Technologie ISaGRAF 6

- Cible ISaGRAF 5.30 compatible avec le Workbench ISaGRAF 6
- Compatibilité avec les normes IEC 61131-3 & IEC 61499
- Gestion du protocole Modbus TCP Client-serveur en natif
- Modifications en ligne et débogage simplifiés
- Workbench basé sur l'IDE Visual Studio® de Microsoft



Le netPLC apporte une solution simple et efficace pour le Contrôle-Commande de vos procédés industriels.

Ce contrôleur programmable multiprotocole est basé sur ISaGRAF et bénéficie d'une architecture logicielle ouverte et flexible pour le traitement d'automatismes répartis. Il permet d'exécuter un programme IEC 61131-3 tout en assurant le traitement de tâches rapides et la gestion de plusieurs communications bus de terrain et Ethernet Temps Réel simultanées.

De surcroît, il est possible d'établir une réelle collaboration applicative entre différents contrôleurs netPLC communiquant sur un réseau Ethernet TCP/IP. Cette collaboration applicative est rendue possible grâce aux blocs de fonction IEC 61499 qui sont gérés au niveau d'ISaGRAF. L'interface TCP/IP disponible peut également être utilisée pour la communication inter-cibles, la connexion avec l'atelier de développement ISaGRAF ou encore pour le dialogue modbus TCP avec un automate, des entrées-sorties déportées ou un logiciel de supervision. Le netPLC gère également le protocole NTP permettant de synchroniser l'horloge d'un contrôleur avec celle d'un serveur de référence via Ethernet UDP/IP

# netPLC

## netPLC – CPU haute performance

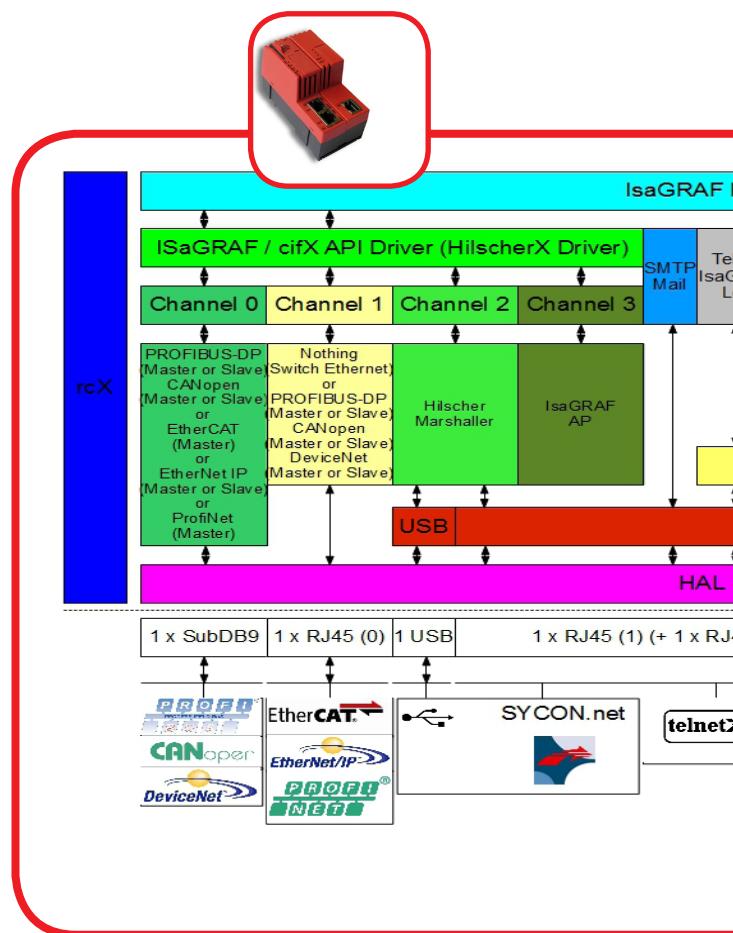
Le netPLC est basé sur le puissant contrôleur de réseaux netX développé par Hilscher qui implémente un processeur ARM 9 (200 MIPS) ainsi qu'un système d'exploitation Temps Réel.

Cette plateforme d'automatisme multifonctions utilise un firmware ISaGRAF et permet de gérer de nombreuses combinaisons protocolaires bus de terrain et Ethernet Temps Réel.

Pour les applications de motion control, une tâche rapide d'acquisition configurable en langage C est disponible et s'exécute en parallèle du programme ISaGRAF. Cette tâche est dédiée à l'acquisition de mesures de courants et de couples en provenance de variateurs de vitesse pour un traitement sur un serveur d'archivage via Ethernet UDP/IP à la milliseconde.

Les données collectées peuvent être archivées dans un fichier .csv afin de permettre une exploitation rapide des informations sous Excel pour l'affichage de courbes.

Pour la visualisation des données au moyen d'un simple navigateur web, une interface IHM basée sur le produit HiBeam Screen Builder est proposée en option.

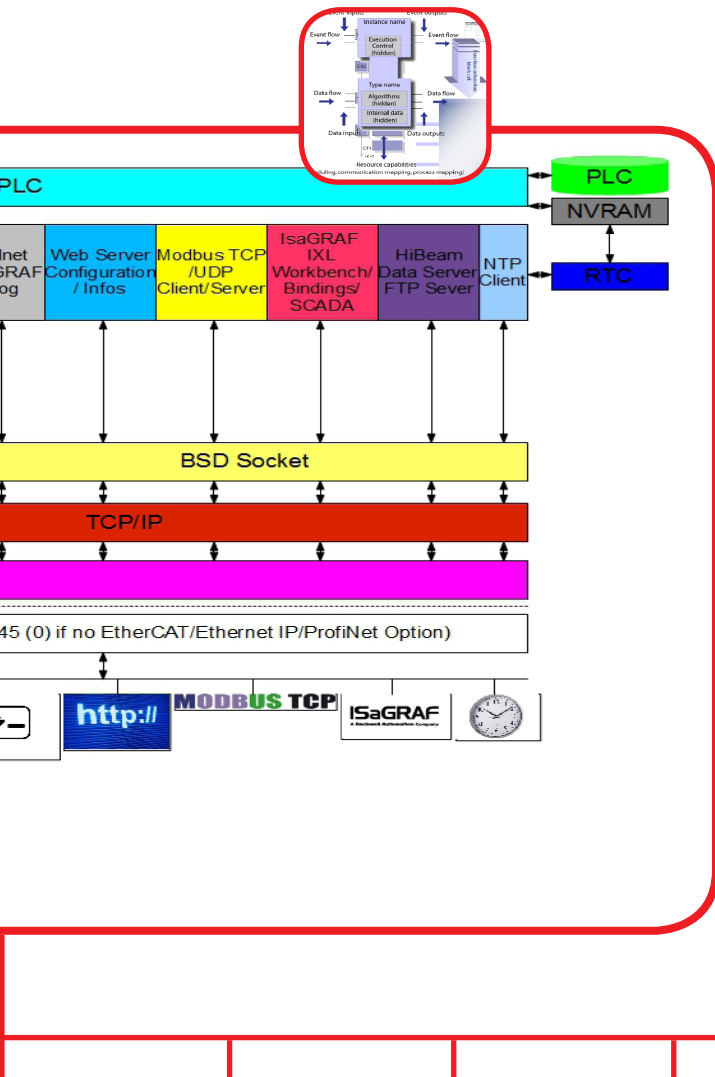


CANopen

DeviceNet™

PROFI<sup>®</sup>  
BUS

# ISaGRAF 6



## Technologie ISaGRAF 6

ISaGRAF 6 est basé sur l'environnement de développement intégré Visual Studio® de Microsoft ainsi que sur une technologie plug-in ouverte spécialement conçue pour l'automatisation industrielle.

Cet environnement de développement (Workbench) modulaire et flexible permet aux utilisateurs d'ajouter ou de retirer des composants logiciels très simplement en fonction de leurs besoins.

Chaque composant du Workbench a été développé à l'aide de la nouvelle technologie d'ISaGRAF basée sur Microsoft.NET® appelée ACP (Automation Collaborative Platform). ISaGRAF ACP permet d'ajouter ou de retirer différents plug-ins afin de pouvoir répondre aux besoins spécifiques de divers produits d'automatisation.

Le run-time ISaGRAF s'exécute sur la cible matérielle netPLC qui a été spécialement conçue pour le contrôle-commande de machines modulaires et plus précisément pour des architectures avec des automatismes répartis.

ISaGRAF 6 est conforme aux normes IEC 61131-3 et IEC 61499

**EtherCAT**  
Technology Group

**EtherNet/IP**

**Modbus**

**PROFI  
NET**