

Das intelligente Steuerungssystem BWO/VEKTOR C/CT Die neue Kompaktklasse für CNC-Anwendungen



BWO/VEKTOR C/CT (All in one)

- kompakt in die Zukunft
- integrierte PLC
- Schnittstellen und BUS System
- integrierte Ferndiagnose und Soforthilfe





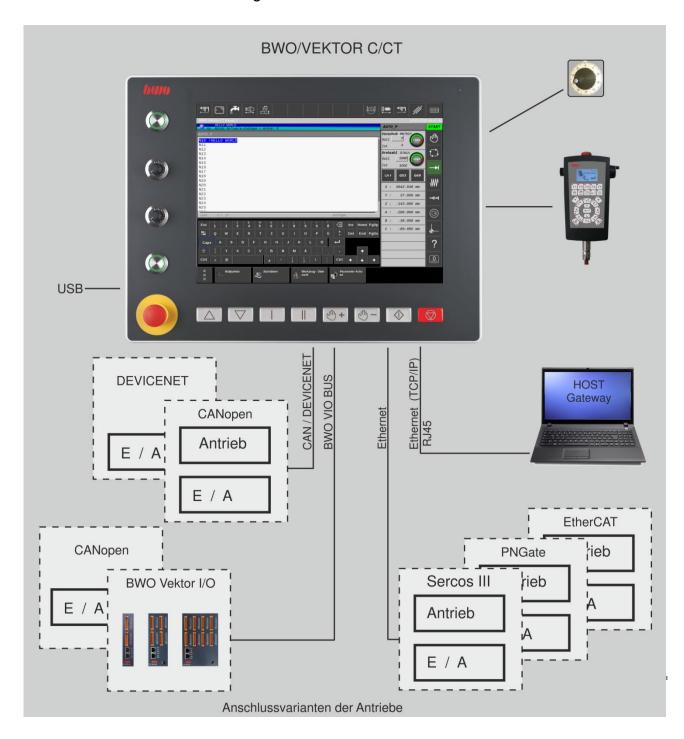
BWO/VEKTOR C/CT

Steuerungskonzept

Die BWO/VEKTOR C/CT kommuniziert *über* BUS-Systeme mit den Antrieben und der E/A- Ebene.

Die großen Vorteile des offenen Steuerungskonzeptes sind:

- Einbindung anwenderspezifischer Funktionen
- Freie Gestaltung der Bedienoberfläche mit der BWO XPROMA© Software
- Einfacher Aufbau des PLC-Programms mit der BWO XPLC© Software





BWO/VEKTOR C/CT Technische Daten

Basic Basic dus Pranium Pranium dus

Ronfiguration Betriebssystem BWO Setriebssystem BWO Setriebssyst	Technische Daten	₩	-	-		
Kanâle						
Erweiterung 1 Kanal	·			•		
Achsen/Spindeln	Kanäle	1	1	2	4	8
Interpolierende Achsen	Erweiterung 1 Kanal	-		-	-	-
CNC-Anwendungsspeicher (MB)	Achsen/Spindeln	4	6	8	16	32
Wieterer CNC-Anwendungsspeicher bis 256MB	Interpolierende Achsen	4	6	8	16	32
Minimale Satzwechselzeit (ms)	CNC-Anwendungsspeicher (MB)	8	8	256	256	256
CNC Funktionen Ruckbegrenztes Beschleunigen und Bremsen Fahren auf Festanschlag/mit anpassbarer Kraft/Moment Tangentialachse Achsen koppeln, spiegeln und tauschen Wiederanfahren nach Abbruch Polar-Koordinatensystem Koordinaten drehen, spiegeln und verschieben Achsen- /M-Funtionen Simulation Grafik Simulation Nullpunkte/Nullpunktverschiebung Look-ahead-Funktion und dynamische Vorsteuerung Stirnseitenbearbeitung Mantelflächenbearbeitung Nachführbetrieb Parameterrechnung Interrupt Routinen mit Schnellabheben Spindel Funktionen Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Interpolation Linear-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Wieterer CNC-Anwendungsspeicher bis 256MB	-		-	-	-
Ruckbegrenztes Beschleunigen und Bremsen Fahren auf Festanschlag/mit anpassbarer Kraft/Moment Tangentialachse Achsen koppeln, spiegeln und tauschen Wiederanfahren nach Abbruch Polar-Koordinatensystem Koordinaten drehen, spiegeln und verschieben Achsen-/M-Funtionen Simulation Grafik Simulation Nullpunkte/Nullpunktverschiebung Look-ahead-Funktion und dynamische Vorsteuerung Stirnseitenbearbeitung Mantefflächenbearbeitung Nachführbetrieb Parameterrechnung Interrupt Routinen mit Schnellabheben Spindel Funktionen Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Linear-Interpolation Schrauben-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Minimale Satzwechselzeit (ms)	<1	<1	<0,5	<0,5	<0,5
Fahren auf Festanschlag/mit anpassbarer Kraft/Moment Tangentialachse Achsen koppeln, spiegeln und tauschen Wiederanfahren nach Abbruch Polar-Koordinatensystem Koordinaten drehen, spiegeln und verschieben Achsen-/M-Funtionen Simulation Grafik Simulation Nullpunkte/Nullpunktverschiebung Look-ahead-Funktion und dynamische Vorsteuerung Stirnseitenbearbeitung Mantelflächenbearbeitung Nachführbetrieb Parameterrechnung Interrupt Routinen mit Schnellabheben Spindel Funktionen Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Jinterpolation Linear-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	CNC Funktionen					
Tangentialachse Achsen koppeln, spiegeln und tauschen Wiederanfahren nach Abbruch Polar-Koordinatensystem Koordinaten drehen, spiegeln und verschieben Achsen-/M-Funtionen Simulation Grafik Simulation Nullpunkte/Nullpunktverschiebung Look-ahead-Funktion und dynamische Vorsteuerung Stirnseitenbearbeitung Mantelflächenbearbeitung Nachführbetrieb Parameterrechnung Interrupt Routinen mit Schnellabheben Spindel Funktionen Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren -	Ruckbegrenztes Beschleunigen und Bremsen			•		
Achsen koppeln, spiegeln und tauschen Wiederanfahren nach Abbruch Polar-Koordinatensystem Koordinaten drehen, spiegeln und verschieben Achsen- /M-Funtionen Simulation Grafik Simulation Nullpunkte/Nullpunktverschiebung Look-ahead-Funktion und dynamische Vorsteuerung Stirnseitenbearbeitung Mantelflächenbearbeitung Nachführbetrieb Parameterrechnung Interrupt Routinen mit Schnellabheben Spindel Funktionen Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Interpolation Linear-Interpolation Zirkular-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Fahren auf Festanschlag/mit anpassbarer Kraft/Moment			•		
Wiederanfahren nach Abbruch Polar-Koordinatensystem Koordinaten drehen, spiegeln und verschieben Achsen- /M-Funtionen Simulation Grafik Simulation Nullpunkte/Nullpunktverschiebung Look-ahead-Funktion und dynamische Vorsteuerung Stirnseitenbearbeitung Mantelflächenbearbeitung Nachführbetrieb Parameterrechnung Interrupt Routinen mit Schnellabheben Spindel Funktionen Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Linear-Interpolation Zirkular-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Tangentialachse			•		
Polar-Koordinatensystem Koordinaten drehen, spiegeln und verschieben Achsen- /M-Funtionen Simulation Grafik Simulation Nullpunkte/Nullpunktverschiebung Look-ahead-Funktion und dynamische Vorsteuerung Stirnseitenbearbeitung Mantelflächenbearbeitung Nachführbetrieb Parameterrechnung Interrupt Routinen mit Schnellabheben Spindel Funktionen Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Linear-Interpolation Linear-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Achsen koppeln, spiegeln und tauschen			•		
Koordinaten drehen, spiegeln und verschieben Achsen- /M-Funtionen Simulation Grafik Simulation Nullpunkte/Nullpunktverschiebung Look-ahead-Funktion und dynamische Vorsteuerung Stirnseitenbearbeitung Mantelflächenbearbeitung Nachführbetrieb Parameterrechnung Interrupt Routinen mit Schnellabheben Spindel Funktionen Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Linear-Interpolation Zirkular-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Wiederanfahren nach Abbruch			•		
Achsen-/M-Funtionen Simulation Grafik Simulation Nullpunkte/Nullpunktverschiebung Look-ahead-Funktion und dynamische Vorsteuerung Stirnseitenbearbeitung Mantelflächenbearbeitung Nachführbetrieb Parameterrechnung Interrupt Routinen mit Schnellabheben Spindel Funktionen Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Linear-Interpolation Linear-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Polar-Koordinatensystem			•		
Grafik Simulation Nullpunkte/Nullpunktverschiebung Look-ahead-Funktion und dynamische Vorsteuerung Stirnseitenbearbeitung Mantelflächenbearbeitung Nachführbetrieb Parameterrechnung Interrupt Routinen mit Schnellabheben Spindel Funktionen Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Linear-Interpolation Linear-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Koordinaten drehen, spiegeln und verschieben			•		
Nullpunkte/Nullpunktverschiebung Look-ahead-Funktion und dynamische Vorsteuerung Stirnseitenbearbeitung Mantelflächenbearbeitung Nachführbetrieb Parameterrechnung Interrupt Routinen mit Schnellabheben Spindel Funktionen Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Linear-Interpolation Zirkular-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Achsen- /M-Funtionen Simulation			•		
Look-ahead-Funktion und dynamische Vorsteuerung Stirnseitenbearbeitung Mantelflächenbearbeitung Nachführbetrieb Parameterrechnung Interrupt Routinen mit Schnellabheben Spindel Funktionen Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Linear-Interpolation Linear-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Grafik Simulation			•		
Stirnseitenbearbeitung Mantelflächenbearbeitung Nachführbetrieb Parameterrechnung Interrupt Routinen mit Schnellabheben Spindel Funktionen Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Linear-Interpolation Zirkular-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Nullpunkte/Nullpunktverschiebung			•		
Mantelflächenbearbeitung Nachführbetrieb Parameterrechnung Interrupt Routinen mit Schnellabheben Spindel Funktionen Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Linear-Interpolation Zirkular-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Look-ahead-Funktion und dynamische Vorsteuerung			•		
Nachführbetrieb Parameterrechnung Interrupt Routinen mit Schnellabheben Spindel Funktionen Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Interpolation Linear-Interpolation Zirkular-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Stirnseitenbearbeitung			•		
Parameterrechnung Interrupt Routinen mit Schnellabheben Spindel Funktionen Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Interpolation Linear-Interpolation Zirkular-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Mantelflächenbearbeitung			•		
Interrupt Routinen mit Schnellabheben Spindel Funktionen Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Interpolation Linear-Interpolation Zirkular-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Nachführbetrieb			•		
Spindel Funktionen Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Interpolation Linear-Interpolation Zirkular-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Parameterrechnung			•		
Orientierter Spindelhalt Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Interpolation Linear-Interpolation Zirkular-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Interrupt Routinen mit Schnellabheben			•		
Verschiedene Gewindeschneidfunktionen Achse fliegend synchronisieren Interpolation Linear-Interpolation Zirkular-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Spindel Funktionen					
Achse fliegend synchronisieren - □ ○ ○ Interpolation Linear-Interpolation - □ Zirkular-Interpolation - □ Schrauben-Interpolation - □ Akima-Spline - □ ○ ○ ● Polynom-Interpolation - □ ○ ○ ●	Orientierter Spindelhalt			•		
Interpolation Linear-Interpolation Zirkular-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Verschiedene Gewindeschneidfunktionen			•		
Linear-Interpolation Zirkular-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Achse fliegend synchronisieren	-		0	0	
Zirkular-Interpolation Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Interpolation					
Schrauben-Interpolation Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Linear-Interpolation			•		
Akima-Spline Polynom-Interpolation Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik 0 0 Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Zirkular-Interpolation			•		
Polynom-Interpolation O O • Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Schrauben-Interpolation			•		
Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik	Akima-Spline	-	<u> </u>	0	0	•
	Polynom-Interpolation	-	-	0	0	•
Automatische Auswahl von Linear- und Zirkularinterpolation	Vorschub-, Ecken-, Kreis-, und Kontur-Dynamik			•		
	Automatische Auswahl von Linear- und Zirkularinterpolation			•		



BWO/VEKTOR C/CT Technische Daten

Basic Basic dus Premium Premium dus

Kopplungen					
Schräge Achse			•		
Synchronspindel	-	-	0	0	•
Gleichlauf-Achsenpaar	-		0	0	•
Elektronisches Getriebe	-	-	0	0	•
Transformation					
Koordinatentransformation und Schrägenbearbeitung	-	-	0	0	•
Robotertransformation Werkzeug/Werkstück orientiert	-	-	0	0	•
Polartransformation TCP	-	-	0	0	•
Werkzeugorientierte RTCP	-	-	0	0	•
Knickarm	-	-	0	0	
SCARA			•		
Messfunktionen/Messzyklen					
Messen im Einrichtebetrieb			•		
Messzyklen/Protokollieren von Messergebnissen			•		
Messsystemumschaltung/2-Messsystem direkt/indirekt für hohe					
Genauigkeit und schnelles Positionieren			•		
Programmierung					
Programmierbar nach DIN 66025 oder in Hochsprache			•		
Roboter nach DIN 66025 oder in Hochsprache	-	-	0	0	•
SCARA nach DIN 66025 oder in Hochsprache			•		
Standard Zyklen: Bohren, Fräsen, Drehen, Schleifen			•		
Konturzug-Kurzprogrammierung G12			•		
Programmierbare Beschleunigung			•		
Kommunikation					
CNC Management via Software BWO WINBV®			1)		
Freie Konnektivität zu Netzwerk-Servern/Internet			•		
Datentransfer CNC <> Bedienteil			•		
Datentransfer CNC <> HOST via Software BWO SERVER®			2)		
Datentransfer JOB Bearbeitung via BWO SERVER®			2)		
Drip-feed (Blockweise Übertragung des NC Programms via BWO SERVER [©])			2)		
Kompensation					
Spindelsteigungskorrektur	-		0	0	•
Durchhangkompensation	-		0	0	•
Temperaturkompensation	-		0	0	•
Offene Architektur					
Freies Gestalten von Anwendungsbildern via Software BWO XPROMA [©]			3)		
Integration von technologischem Know-how (z.B. DLL)	-		•	•	•
Frei programmierbare Zyklen			•		
-					



BWO/VEKTOR C/CT Technische Daten

Basic Basic plus Premium Premium plus

Diagnosefunktionen				
Alarme und Meldungen		•		
Ferndiagnose / Email (NAT Protokoll, Voraussetzung: BWO WINBV [©])		0	0	•
Werkzeuge				
Werkzeugverwaltung/Werkzeugüberwachung		•		
Schwesterwerkzeug (Ersatzwerkzeug)		•		
Werkzeug-Radius Bahnkorrektur		•		
Werkzeuglängenkorrektur		•		
PLC				
Integrierte PLC		•		
Erstellung von maschinenspezifischen Anpassprogrammen via				
Software BWO XPLC©				
Anzahl digitaler Eingänge (erweiterbar)		1024		
Anzahl digitaler Ausgänge (erweiterbar)		1024		
Max. Anzahl analoger Ein-/Ausgänge		255		
Ablaufsprache (AS) nach IEC		•		
Anweisungsliste (AWL)		•		
Kontaktplan (KOP)		•		
Hochsprache		•		
Software				
BWO XPLC [©] PLC Programmierung		•		
BWO WINBV® CNC-Management		1)		
BWO SERVER® Datentransfer CNC <> HOST		2)		
BWO XPROMA [©] Projektieren von Anwenderbildern		3)		
BWO Service Jahresvertrag		4)		

- Standard
- Optionspacket Basic
- o Optionspacket Premium
- 1); 2); 3); Erwerb der Lizenz notwendig
- 4); BWO Ferndiagnose Jahresvertrag



BWO/VEKTOR C/CT

Optionspakete

Optionspaket Basic

Konfiguration

Erweiterung 1 Kanal

Weiterer CNC-Anwendungsspeicher bis 256MB

Spindelfunktionen

Achse fliegend synchronisieren

Kopplungen

Gleichlauf-Achsenpaar

Kompensation

Spindelsteigungskorrektur

Durchhangkompensation

Temperaturkompensation

Offene Architektur

Integration von technologischem Know-how (z.B. DLL)

Diagnosefunktion

Ferndiagnose/Email

(Voraussetzung: BWO WINBV)

Optionspaket Premium o

Spindelfunktionen

Achse fliegend synchronisieren

Interpolationen

Akima-Spline

Polynom-Interpolation

Kopplungen

Synchronspindel

Gleichlauf-Achsenpaar

Elektronisches Getriebe

Transformation

Koordinatentransformation und

Schrägenbearbeitung

Robotertransformation Werkzeug/Werkstück

orientiert

Polartransformation TCP

Werkzeugorientierte RTCP

Knickarm

Programmierung

Roboter nach DIN 66025 oder in Hochsprache

Kommunikation

Datentransfer JOB Bearbeitung via BWO

SERVER[©]

Drip-feed (Blockweise Übertragung des NC

Programms via BWO SERVER©)

Kompensation

Spindelsteigungskorrektur

Durchhangkompensation

Temperaturkompensation

Diagnosefunktion

Ferndiagnose/Email (Voraussetzung: BWO

WINBV)



BWO/VEKTOR CT (im Gehäuse)



Anschluss VEKTOR CT

- 1 Zentrales Versorgungskabel, 19pol.
 - 2 BWO VIO
 - 3 Antriebsschnittstelle (RJ45)
 - 4 Netzwerk (RJ45)
 - 5 CAN (Phoenix Contact)
 - 6 Universalschnittstelle seriell

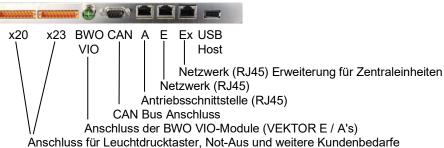
BWO/VEKTOR C (für den Schaltschrankeinbau)



SD Slot Mini USB seriell

S1 Universalschnittstelle seriell, mögliche Adapter (optional): RS232, RS422, RS485, 20mA

S2 serielle Schnittstelle RS232





BWO/VEKTOR C/CT

Steuerung mit folgenden Features:

- Stand-Alone-Gerät im Gehäuse(CT) oder
- Einbauversion(C)
- LCD-Bildschirm TFT 15 Zoll
- Auflösung 1024 x 768
- Multi-Touch-Screen (kapazitiv)
- FPGA basierter Mehrkernprozessor
- RAM Speicher DDR SDRAM 1 GB
- Flash-Speicher 512 MB für Betriebssystem und Bedienoberfläche
- 8 Funktionstasten davon sind 2 Tasten frei belegbar
- Virtuelle PLC-Tasten mit Anzeige auf dem LCD-Bildschirm
- Betriebsspannung 24V
- Leistungsaufnahme 24W
- NC Speicher remanent
- Batterielos
- Lüfterlos
- Betriebstemperatur: 0 55°C
- Größe

VEKTOR C/CT B x Hmm 440 x 340 VEKTOR C T mm 52 VEKTOR CT T mm 80

Gewicht

VEKTOR C 4,20 kg VEKTOR CT 7,10 kg

Schnittstellen VEKTOR C/CT

- 1 Micro SD Slot (VEKTOR C)
- 1 Ethernet 100 Mbit für Achsansteuerung (PNGate®, Sercos III®, EtherCAT®)
- 1 Ethernet 1000 Mbit
- 1 Anschluß USB 2.0
- 1 VIO BUS für BWO/VEKTOR E/A
- 1 CANopen® / DeviceNet® für CANopen Antriebe für E/A Feldbus nach CANopen Spezifikation
- S1 VEKTOR C: Mögliche Adapter, (optional):

RS232 BWO-Art.-Nr. 801204 RS422 BWO-Art.-Nr. 801203 RS485 BWO-Art.-Nr. 801206 20mA BWO-Art.-Nr. 801205

Standard Bedienelemente VEKTOR C

- 1 Schlüsselschalter
- 2 Potentiometer
- 1 Leuchtdrucktaster
- 1 Not-Aus Taster

Standard Bedienelemente VEKTOR CT

- 1 Schlüsselschalter
- 2 Potentiometer
- 2 Leuchtdrucktaster
- 1 Not-Aus Taster

BWO ELEKTRONIK GMBH Telefon: +49 (0)7423 / 925-0

Teckstraße 11 Telefax: +49 (0) 7423 / 925-110

D-78727 Oberndorf a.N Internet: www.bwo-elektronik.de

E-Mail: bwo@bwo-elektronik.de

© BWO 05/2018 Technische Änderungen vorbehalten