Die ELCAM-Funktionalität der MCU-G3 Produkte ermöglicht es einzelne Achsen des Systems über eine Tabellenfunktion einer Führungsachse nachzuführen. Hierzu wird eine Stützpunkt-Tabelle mit nahezu beliebiger Größe definiert. Zwischenwerte der Stützpunkte werden durch Linearinterpolation berechnet.

Die ELCAM-Funktionalität eignet sich für unterschiedliche Anwendungsbereiche:

- Multi-Line-Tabellen: Optional ist es möglich eine weitere Achse zu definieren, welche einen Zeilenindex für die Tabelle vorgibt. Somit ist es möglich eine zweidimensionale Tabelle zu definieren, über welche die Nachführachse, abhängig von zwei Führungsachsen gesteuert wird.

- Mehrere Tabellen: Es ist möglich, mehr als eine Tabelle zu definieren. Somit ist es möglich unterschiedliche Achsverbünde gleichzeitig zu aktivieren.
- Spindelsteigungsfehler-Kompensation: Mit Hilfe einer speziell konfigurierten Tabelle kann der Spindelsteigungsfehler einer Achse kompensiert werden.
- Winkelfehler-Kompensation: Mit Hilfe einer speziell konfigurierten Tabelle kann der Winkelfehler eines Achssystems kompensiert werden.

Ausführliche Informationen zum MCU-G3-ELCAM-Interface finden Sie hier.

(Artikelserie: "Auf die Zukunft ausgerichtet - Hard- und Software von Rösch & Walter", Nr. 4)