

RTC6



RTC5



RTC4



PC-Interface	PCI Express, Gigabit Ethernet	PCI, PCI Express	PCI Express, Ethernet
Standalone-Betrieb	ja (nur Ethernet-Variante)	nein	nein
Remote-Interface	ja (nur Ethernet-Variante)	nein	nein
Data-Streaming	ja (nur Ethernet-Variante)	nein	nein
Scan-Kopf-Interface	SL2-100	SL2-100	XY2-100
Galvanische Trennung	ja	ja	nein
Anzahl / Kanäle	2 / 2	2 / 2	2 / 3
Datenbreite	20 Bit	20 Bit ¹⁾	16 Bit
Stecker	9 pol. Sub-D	9 pol. Sub-D	25 pol. Sub-D
Laseranschlusstecker	15 pol. Sub-D	15 pol. Sub-D	9 pol. Sub-D
SCANahead-Unterstützung ²⁾	ja	nein	nein
Korrekturdateiformat	ct5	ct5	ctb
Anzahl Korrekturdateien 2D / 3D	8 / 8	4 / 4 ³⁾	2 / 1
Achsen bei Processing on the fly (POF)	2 ⁴⁾	2	2
Wertebereich virtuelles Bildfeld mit POF	29 Bit	24 Bit	–
Listenspeicher	2 ²³ (ca. 8 Millionen)	2 ²⁰ (ca. 1 Million)	ca. 8.000
Aufzeichnungskanäle / Werte	2 / 2 ²⁴ oder 4 / 2 ²³	2 / 2 ²⁰ oder 4 / 2 ¹⁹	2 / 2 ¹⁵
Maximale Bitmap-Pixelfrequenz	800 kHz, optional 3,2 MHz	308 kHz	50 kHz
Analogausgänge / Auflösung	2 / 12 Bit	2 / 12 Bit	2 / 10 Bit ⁵⁾
McBSP (OIE-Unterstützung)	ja (ja)	ja (nein)	nein (nein)
RS232-Interface	ja	ja	ja (nur bei Ethernet-Variante)
Schrittmotor-Steuerung	ja	ja	ja (nur PCI Express-Variante)
Lasersynchronisation	ja (n x 100 kHz)	ja	nein
Laser-Delay-Auflösung	1/64 µs	1/2 µs	1 µs
Master / Slave	ja	ja	nein
Sky-Writing-Modus	ja	ja	nein
Datum / Uhrzeit / Fonts	ja	ja	nein
Geschwindigkeitsproportionale Lasersteuerung	ja	eingeschränkt	nein
IO-Ports 8 / 16 Bit	ja	ja	ja

1) 16 Bit bei Z-Achsen-Ansteuerung

2) optional

3) halber Messwertspeicher bei Nutzung von drei oder vier Korrekturdateien

4) höhere Genauigkeit durch Extrapolation der Encoderwerte

5) Ausgabe-Pins geteilt mit +5 V bzw. LaserOn-Signal (konfigurierbar über Lötjumper).