

MAJ : 21/01/2013



*Photo non contractuelle*

## Carte de pilotage de deux axes de moteur pas à pas bipolaires

### 1 - Applications

- Pilotage d'actionneur de positionnement utilisant des moteurs pas à pas
- Commande de système multiaxes par la possibilité de brancher la carte sur un fond de panier avec dialogue sur un bus de communication CAN.
- Pilotage de systèmes de laboratoire avec interface sous Windows

### 2 - Description

#### Mode de pilotage possible :

- Déplacement absolu et relatif
- Avance moteur par pas entiers, 1/2 pas, 1/4 pas ou 1/16 pas
- Profil de vitesse de type marche/arrêt ou avec rampe d'accélération
- Prise d'origine sur capteur d'origine
- Courant moteur réglable de manière logicielle (maximum 1A)
- Butées logicielles positives et négatives réglables par configuration

**Chaque axe dispose des interfaces suivantes :**

- Moteur de type bipolaire
- Deux entrées fin de course (positif et négatif) pouvant être inversées par configuration logicielle (désactivation possible)
- Une entrée capteur d'origine pouvant être inversée par configuration logicielle (inhibition possible)
- Les capteurs de fin de course et d'origine peuvent être configurés à fermeture ou à ouverture
- Chaque axe dispose d'une entrée analogique 0-10V 10 bits

**Alimentation :**

- Alimentation de puissance : 24VDC
- Alimentation logique : 5VDC

**Pilotage :**

- Utilisation d'un bus **CAN** avec le protocole **CANOpen** pour le pilotage des cartes
- Passerelle **USB** pour pilotage via une interface Windows fournie

**3 - Données techniques**

CARACTÉRISTIQUES ( <i>hors option</i> )	VALEURS
Intensité maximale moteur	1A par phase
Tension moteur	24VDC
Dimensions	Format Europe (100 mm x 160 mm) rackable
Connecteur moteur Connecteur alimentation – bus de communication	SUBD 9 points femelle DIN 41612 B/2 32 voies