

MAJ : 26/07/2013

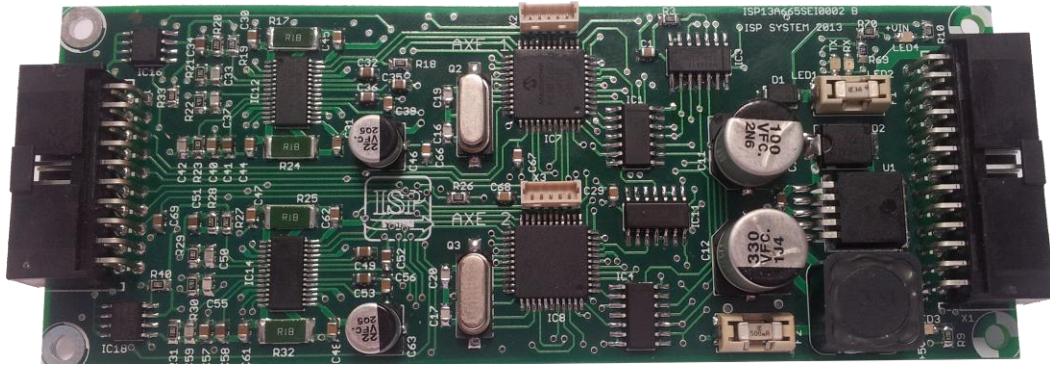


Photo non contractuelle

## Contrôleur deux axes pour moteur pas à pas bipolaires

### 1 - Description

#### Caractéristiques logicielles :

- Mouvement absolu et relatif
- Déplacement moteur par pas entiers, 1/2 pas, 1/4 pas ou 1/16 pas
- Profil de vitesse de type marche/arrêt ou rampe d'accélération
- Prise d'origine sur fin de course ou sur butée mécanique
- Courant moteur réglable de manière logicielle (maximum 1A)
- Butées logicielles maximales et minimales réglables par configuration
- Décalage de la position d'origine modifiable par l'utilisateur
- Adresse des axes paramétrable
- Fonctionnement par profils d'actionneurs configurables (jusqu'à 8 profils mémorisables)

#### Caractéristiques matérielles :

- Moteur bipolaire
- Fins de course (positif et négatif) pouvant être inversés/désactivés par configuration logicielle

- Capteur origine pouvant être inversé/désactivé par configuration logicielle
- Les capteurs de fin de course et d'origine peuvent être configurés à fermeture ou à ouverture
- Chaque axe dispose d'une entrée de commande par mesure de largeur d'impulsion

## 2 - Application

- Pilotage d'actionneur de positionnement utilisant des moteurs pas à pas
- Commande de système multiaxes avec possibilité de chaîner plusieurs cartes entre-elles par un bus de communication
- Pilotage de systèmes de laboratoire avec interface sous Windows
- Application de démonstration (Windows) fournie

## 3 – Spécifications techniques

CARACTERISTIQUES	SPECIFICATIONS
<b>Alimentation</b>	+12-24VDC $\pm$ 5% 3A
<b>Protections surintensité</b>	Fusibles CMS sur support
<b>Protections surtension</b>	Diodes transil
<b>Nombre d'axe moteur</b>	2
<b>Type de moteur</b>	Pas à pas bipolaire 4 fils
<b>Courant moteur</b>	1A RMS, 2A en pic
<b>Dimensions (L x l x h)</b>	130x50x20mm
<b>Fixation</b>	4 trous pour vis M3
<b>Mise à la masse</b>	2 trous métallisés pour vis M3
<b>Ventilation</b>	Convection naturelle
<b>Poids</b>	55g

COMMUNICATION	
<b>Moyen de communication</b>	Passerelle USB et bus RS485
<b>Mode de communication</b>	Trame ASCII
<b>Contrôle d'erreur</b>	Checksum sur la trame (XOR)
<b>Adresse des axes</b>	Configurable logiciellement par l'utilisateur

**VOYANTS**

<b>Présence tension</b>	+12VDC et +5VDC (verts)
<b>Communication USB</b>	Emission/TX (vert) et réception/RX (orange)

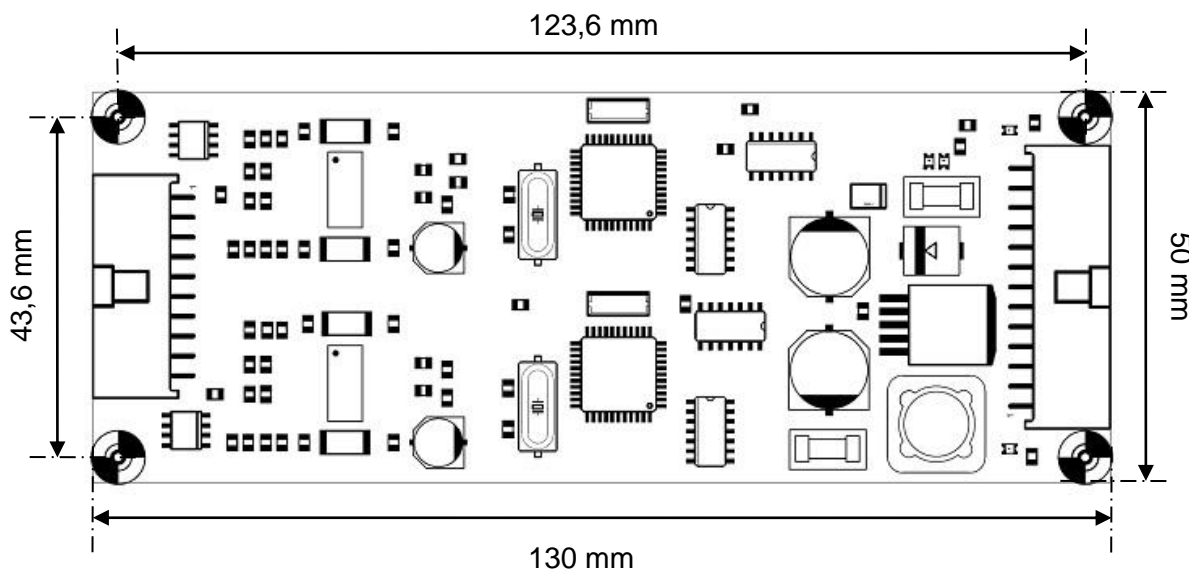
**ENTRÉES**

<b>Tout-Ou-Rien non isolées</b>	6 fins de course (FDC+, FDC- et ORI pour chaque axe) +5VDC/1mA non isolées
<b>Comptage PWM</b>	2 entrées de mesure de largeur d'impulsion 0-5V±5% ( $\Delta t_{\min}=320\text{ns}$ )

**SORTIES**

<b>Tout-Ou-Rien isolées</b>	5 signaux (MVT, DEFAUT pour chaque axe et STATUT de la carte) +12-24VDC ±5%/10mA opto-isolées
-----------------------------	--

## 4 - Dimensions



### Code commande

