

MAJ : 30/07/2013



*Photo non contractuelle*

**Cette carte est un contrôleur de position 4 axes pour actionneurs utilisant un moteur à courant continu avec codeur optique**

## 1 – Description

### Caractéristiques logicielles :

- Mouvement absolu et relatif
- Déplacement moteur asservi sur codeur optique intégré à l'actionneur
- Profil de déplacement de type marche/arrêt ou rampe d'accélération
- Prise d'origine sur fin de course ou sur butée mécanique
- Vitesse réglable de manière logicielle (0 à 100%)
- Butées logicielles maximales et minimales réglables par configuration
- Décalage de la position d'origine modifiable par l'utilisateur
- Adresse des axes paramétrables

### Caractéristiques matérielles :

- Moteur à courant continu à balais
- 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 à courant continu
- Commande de système multiaxes avec possibilité de chaîner plusieurs cartes entre-elles en utilisant un fond de panier
- Pilotage de systèmes de laboratoire avec interface sous Windows

## 3 - Données techniques

CARACTERISTIQUES	SPECIFICATIONS
Alimentations	+3,3V, +5V, -5V et +12V
Protections surintensité	Fusibles CMS sur support pour chaque alimentation
Nombre d'axe moteur	4
Type de moteur	Courant continu à balais
Courant moteur	1A RMS, 2A en pic
Communication	CAN et RS485 (ASCII)
Adresse des axes	Configurable manuellement par l'utilisateur (DIP switch)
Entrées TOR	4 entrées codeur optique (SUBD15)
Sorties	4 sorties actionneur (SUBD15)
Voyants	Présence tensions, mouvement et défaut pour chaque axe
Dimensions (L x l x h)	235x155x20mm
Connectique	DIN41612 C/2 et 2 SUBD15
Ventilation	Convection naturelle
Poids	350g