

MAJ : 16/05/2019

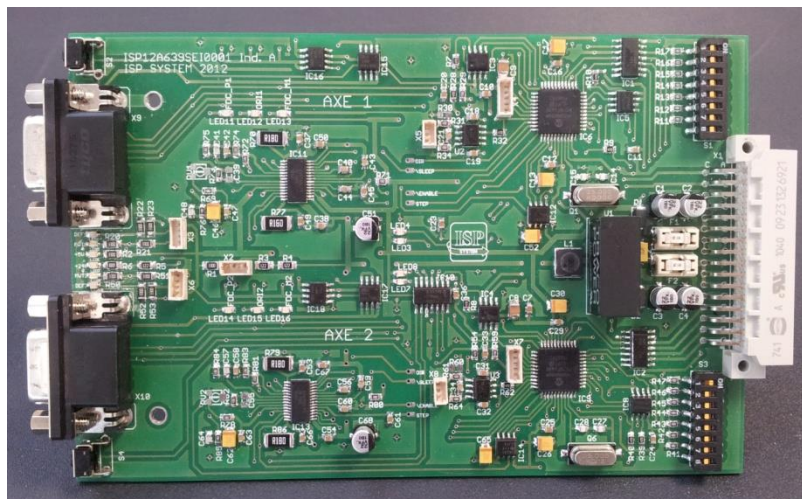


Photo non contractuelle

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

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

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