

Messa in funzione

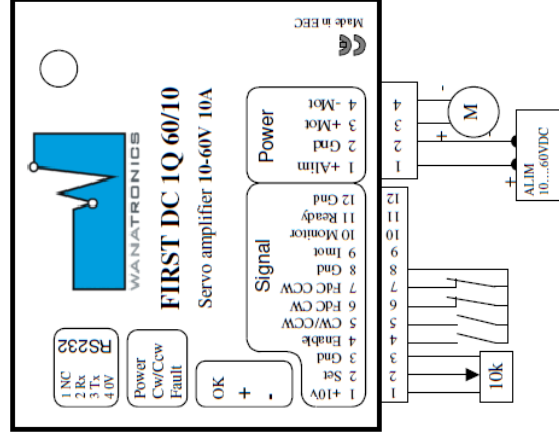
Una volta effettuati tutti i collegamenti è possibile alimentare la scheda.

Per poterla utilizzare occorre che i contatti di finecorsa siano entrambi chiusi, e l'Enable sia disattivato. In seguito è possibile regolare la velocità tramite il potenziometro.

Parametri di default del servo amplificatore

Parametro	Valore
Inom	5A
Nmin	0 tr/min
Comp RxI	Valore massimo 255

Per poter regolare i parametri vedere la guida utente a pag.8



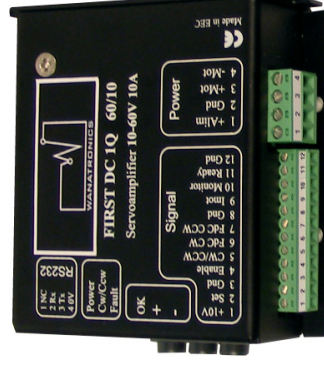
La documentazione tecnica può essere scaricata direttamente sul nostro sito www.textint.it



Guida rapida

collegamento e utilizzo

FIRST DC 1Q 60 / 10



L'installazione e la messa in funzione deve essere effettuata da personale qualificato.

Precauzioni:

Prima di alimentare la scheda effettuare tutti i collegamenti come descritti.

Se i fine corsa FdC CW (uscita 6 Signal) e FdC CCW (uscita 7 Signal) non vengono utilizzati occorre collegarli a GND (uscita 8 Signal) altrimenti il motore non entra in funzione.

Collegamenti:

Per poter utilizzare la scheda occorre collegare l'input-output dei connettori Power e Signal presenti sulla stessa. In seguito vengono descritte le uscite e i collegamenti da effettuare per un rapido utilizzo.

Connettore Signal:

pin 1: +10V: questo pin deve essere collegato al potenziometro da 10Kohm.

pin 2: Set: questo pin va collegato al pin centrale del potenziometro. Tramite il potenziometro è possibile regolare la velocità di rotazione del motore.

pin 3: GND: questo pin va collegato al potenziometro da 10 Kohm.

pin 4: Enable: questo pin serve per abilitare e disabilitare la scheda. Occorre collegare un interruttore tra il pin4 e il pin8 in modo che quando l'interruttore è aperto la scheda è disabilitata.

pin 5: CW/CCW: tramite questo pin è possibile invertire il senso di rotazione del motore. Occorre collegare un interruttore tra il pin5 e il pin8 in modo che quando l'interruttore è aperto il motore gira in senso orario mentre quando l'interruttore è chiuso il motore gira in senso anti-orario. Prima di invertire il senso di rotazione il microprocessore attende che la corrente assorbita dal motore sia nulla.

pin 6: FdC CW: tramite questo pin è possibile collegare un contatto di finecorsa (rotazione oraria). Il contatto deve essere collegato tra il pin6 e il pin8 in modo che quando il contatto è aperto il fine corsa è attivo mentre quando il contatto è chiuso il finecorsa è disattivato.

pin 7: FdC CCW: tramite questo pin è possibile collegare un

contatto di finecorsa (rotazione anti-oraria). Il contatto deve essere collegato tra il pin7 e il pin8 in modo che: quando il contatto è aperto il fine corsa è attivo mentre quando il contatto è chiuso il finecorsa è disattivato.

pin 8: GND: questo pin serve per avere un riferimento di massa, può essere utilizzato per i collegamenti dei pin 4, 5, 6, 7.

pin 9: Imot: tramite questo pin è possibile monitorare la corrente assorbita dal motore. La tensione di uscita di questo pin può variare da 0 a 10V con un fattore di proporzionalità di 1V/2A. L'uscita è protetta contro il corto circuito ed ha una Ro pari a 100 ohm.

pin 10: Monitor: tramite questo pin è possibile monitorare la I_{nom} e la I_{boost} durante il settaggio della scheda. La tensione di uscita di questo pin varia da 0 a 5V con un fattore di proporzionalità di 1V/2A. L'uscita è protetta contro il corto circuito ed ha una Ro pari a 100 ohm.

pin 11: Ready: questo pin fornisce una tensione proporzionale (fino alla tensione di alimentazione max 30Vdc) in base allo stato della scheda. Attenzione l'uscita è un open-collector e la corrente massima di carico deve essere inferiore a 20 mA

pin 12: GND: pin di massa

Connettore Power:

pin 1: +Alim: questo pin va collegando al morsetto positivo dell'alimentatore. L'alimentatore deve avere una tensione compresa tra 10 e 60 Vdc e deve essere uguale alla tensione del motore.

pin 2: Gnd: questo pin va collegato al morsetto negativo dell'alimentatore

pin 3: +Mot: questo pin va collegato al morsetto positivo del motore

pin 4: -Mot: questo pin va collegato al morsetto negativo del motore