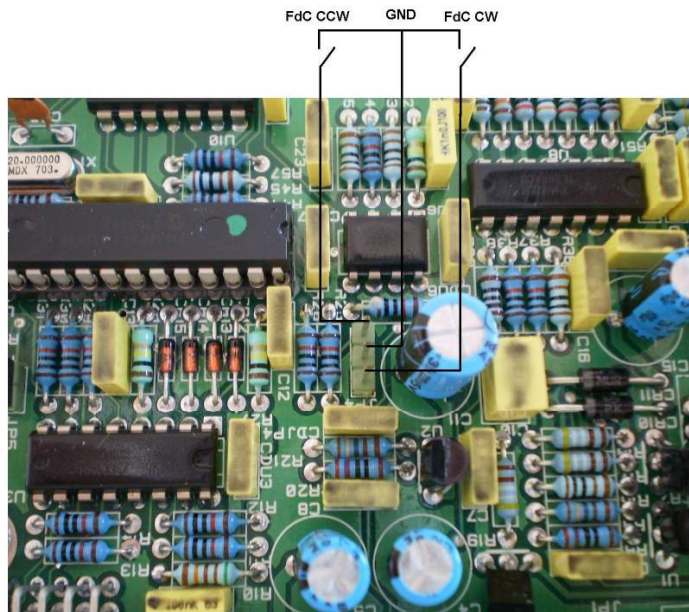


Per il collegamento dei finecorsa occorre aprire la scheda e individuare il connettore JP4. Il pin centrale è il GND mentre gli altri 2 pin sono i finecorsa (destra e sinistra). Per poterli utilizzare occorre collegare i due micro di finecorsa verso massa (vedi figura).



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



Guida rapida
collegamento e utilizzo
FIRST DC 4Q 50 / 5



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 , FdC CCW non vengono utilizzati occorre collegarli a GND altrimenti il motore non entra in funzione.

Collegamenti:

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

Connettore Signal:

pin 1: -/+ Set value: Tramite questo pin è possibile variare la velocità del motore. Per fare ciò è possibile collegare una sorgente esterna con tensione compresa tra -/+ 10V tra il pin1 e il pin 2, oppure collegare un potenziometro da 10Kohm tra il pin3 e il pin4 e prelevare la tensione variabile tra -/+ 10V dal pin centrale del potenziometro.

pin 2: Gnd : massa per il collegamento di un alimentatore esterno

pin 3: -10 V / Out: uscita per il collegamento del potenziometro

pin 4: +10 V / Out: uscita per il collegamento del potenziometro

pin 5: Enable: tramite questo pin è possibile abilitare e disabilitare la scheda (contatto attivo a massa). Occorre collegare un interruttore tra questo pin e il pin8.

pin 6: Monitor I / Out: 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/A.

pin 7: Default / Out: 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 8: GND: massa per il collegamento dell'enable

pin 9: Power GND: questo pin va collegato al morsetto - dell'alimentatore

pin 10: Power 12-50 VDC: questo pin va collegato al morsetto + dell'alimentatore

pin 11: -Motor: questo pin va collegato al morsetto negativo del motore

pin 12: +Motor: questo pin va collegato al morsetto positivo del motore

Connettore Encoder:

pin 1: NC: non connesso

pin 2: +5V / 80mA: uscita per l'alimentazione dell'encoder

pin 3: GND: uscita di massa per l'alimentazione dell'encoder

pin 4: NC : non connesso

pin 5: canale A\ dell'encoder

pin 6: canale A dell'encoder

pin 7: canale B\ dell'encoder

pin 8: canale B dell'encoder

pin 9: canale I\ dell'encoder

pin 10: canale I dell'encoder

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	2 A
+Nmax	Valore massimo 255
- Nmax	Valore massimo 255

Per poter regolare i parametri vedere la guida utente a pag. 9

