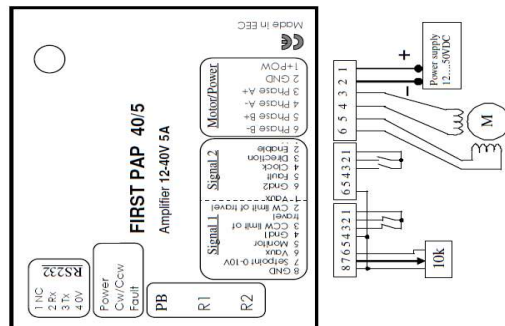


Parametri di default del servo amplificatore

Parametro	Valore
Input mode	Clock / Direction
Motor mode	1/8 step
Current profile	Nominal and holding
Current range	da 0.5 a 4.9 A
Inom	2.0 A
Tnom	50 ms
Iboost	4.0 A
Tboost	500us
Iholding	2.0 A
Tholding	500 ms
Nmax	1000 sps
Fast Decay	0

Per poter regolare i parametri vedere la guida utente a pag. 16



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



Guida rapida collegamento e utilizzo FIRST PAP 40 / 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 (uscita 2 Signal1) e FdC CCW (uscita 3 Signal1) non vengono utilizzati occorre: collegare GND1 (pin4 Signal1) a GND(pin8 Signal1) e collegare FdC CW (uscita2 Signal1) e FdC CCW (uscita3 Signal1) all'uscita Vaux (pin1 Signal1). Se questa operazione non viene effettuata 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 1:

pin 1: Vaux: questo pin deve essere utilizzato per il collegamento dei contatti di fine corsa. Tensione di uscita pari a 10Vdc e corrente massima di 50 mA. Uscita protetta contro il cortocircuito e sovraccarico di potenza entrante e uscente.

pin 2: FdC CW: tramite questo pin è possibile collegare un contatto di finecorsa (rotazione oraria). Il contatto deve essere collegato tra il pin2 e il pin1 in modo che quando il contatto è aperto il fine corsa è attivo mentre quando il contatto è chiuso il finecorsa è disattivato.

pin 3: FdC CCW: tramite questo pin è possibile collegare un contatto di finecorsa (rotazione anti-oraria). Il contatto deve essere collegato tra il pin3 e il pin1 in modo che: quando il contatto è aperto il fine corsa è attivo mentre quando il contatto è chiuso il finecorsa è disattivato.

pin 4: GND1: questo pin va collegato con il pin8 e con il pin6 del connettore Signal 2.

pin 5: Monitor: tramite questo pin è possibile monitorare i parametri durante il settaggio della scheda. La tensione di uscita di questo pin varia da 0 a 10V con un fattore di proporzionalità di 1V/2A. L'uscita è protetta contro il corto circuito e fornisce una corrente di uscita massima di 1mA.

pin 6: Vaux: questo pin deve essere collegato al potenziometro da 10K . Tensione di uscita pari a 10Vdc e corrente massima di 50mA.

pin 7: Setpoint 0-10V: questo pin va collegato al pin centrale del potenziometro. Tramite il potenziometro è possibile regolare la velocità di rotazione del motore.

pin 8: GND: questo pin va collegato al potenziometro da 10 K.

Connettore Signal 2:

pin 1: Vaux: questo pin deve essere utilizzato per il collegamento dei contatti di Enable e Sens. Tensione di uscita pari a 10Vdc e corrente massima di 50 mA. Uscita protetta contro il cortocircuito e sovraccarico di potenza entrante e uscente.

pin 2: Enable: questo pin serve per abilitare e disabilitare la scheda. Occorre collegare un interruttore tra il pin2 e il pin1 in modo che quando l'interruttore è aperto la scheda è disabilitata.

pin 3: Sens: tramite questo pin è possibile invertire il senso di rotazione del motore. Occorre collegare un interruttore tra il pin3 e il pin1 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

pin 4: Clock: Tramite questo pin è possibile fornire un segnale di clock alla scheda. Questo segnale serve per far variare la velocità del motore. (Fmax =320KHz)

pin 5: Fault: questo pin serve a monitorare lo stato della scheda. Attenzione l'uscita è un open-collector e la corrente massima di carico deve essere inferiore a 20 mA

pin 6: GND2: questo pin va collegato al pin8 e al pin4 del connettore Signal1.

Connettore Motor / Power:

pin 1: +Alim: questo pin va collegando al morsetto positivo dell'alimentatore. L'alimentatore deve avere una tensione compresa tra 12 e 40 Vdc e deve essere uguale alla tensione del motore.

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

pin 3: Phase A+: questo pin va collegato al morsetto della fase A+ del motore passo-passo

pin 4: Phase A-: questo pin va collegato al morsetto della fase A- del motore passo-passo

pin 5: Phase B+: questo pin va collegato al morsetto della fase B+ del motore passo-passo

pin 3: Phase B-: questo pin va collegato al morsetto della fase B- del motore passo-passo

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.