

### Parametri di default del servo amplificatore

Parametro	Valore
Inom	3A
Nmax	5000 tr/min ogni coppia di poli
Tempo di limite di sovracorrente superiore al default	10s

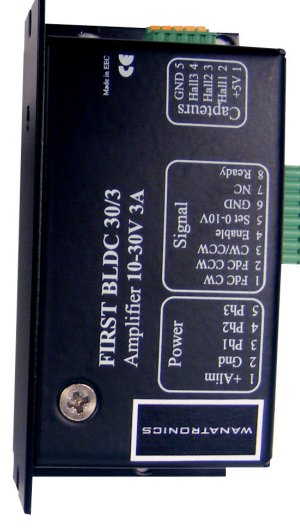
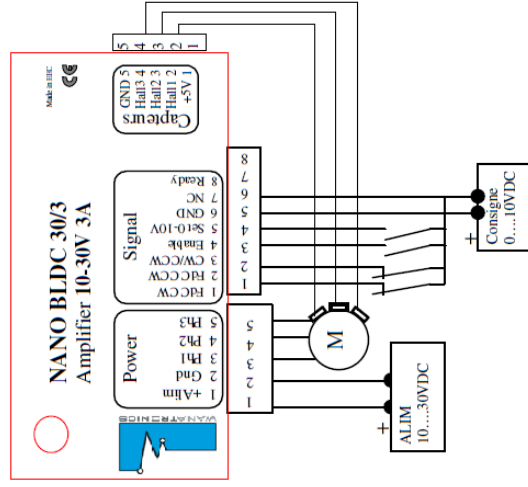
Per poter regolare i parametri vedere la guida utente a pag. 9



## Guida rapida

### collegamento e utilizzo

#### NANO BLDC 30 / 3



La documentazione tecnica può essere scaricata direttamente sul nostro sito [www.textint.it](http://www.textint.it)

**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 1 Signal) e FdC CCW (uscita 2 Signal) non vengono utilizzati occorre collegarli a GND (uscita 6 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: FdC CW:** tramite questo pin è possibile collegare un contatto di finecorsa (rotazione oraria). Il contatto deve essere collegato tra il pin 1 e GND in modo che quando il contatto è aperto il fine corsa è attivo mentre quando il contatto è chiuso il finecorsa è disattivato.

**pin 2: FdC CCW:** tramite questo pin è possibile collegare un contatto di finecorsa (rotazione anti-oraria). Il contatto deve essere collegato tra il pin 2 e GND 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: CW/CCW:** tramite questo pin è possibile invertire il senso di rotazione del motore. Occorre collegare un interruttore tra il pin 3 e il pin 6 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 4: Enable:** questo pin serve per abilitare e disabilitare la scheda. Occorre collegare un interruttore tra il pin 4 e il pin 6 in modo che quando l'interruttore è aperto la scheda è disabilitata.

**pin 5: Set 0-10V:** tramite questo pin è possibile regolare la velocità di rotazione del motore. Poiché la scheda non prevede nessuna uscita ausiliaria di alimentazione, occorre collegare un alimentatore variabile da 0 a 10 Volt con una resistenza di carico maggiore o uguale a 10 Kohm. Se non possedete un alimentatore variabile potete collegare un potenziometro da 10 Kohm tra il morsetto positivo e negativo di un alimentatore con tensione stabilizzata pari a 10V in modo da prelevare la tensione variabile dal pin centrale del potenziometro e poterla regolare tramite quest'ultimo.

N.B. Le masse degli alimentatori devono essere in comune.

**pin 6: GND:** questo pin serve per avere un riferimento di massa

comune. Se nel sistema di controllo si utilizzano altre alimentazioni, occorre collegare questo pin alla massa comune altrimenti potrebbe verificarsi un mal funzionamento della scheda.

**pin 8: 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

Connettore Power:

**pin 1: +Alim:** questo pin va collegato al morsetto positivo dell'alimentatore. L'alimentatore deve avere una tensione compresa tra 10 e 30 Vdc e deve essere uguale alla tensione del motore.

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

**pin 3: Ph1:** questo pin va collegato alla fase 1 del motore brushless

**pin 4: Ph2:** questo pin va collegato alla fase 2 del motore brushless

**pin 5: Ph3:** questo pin va collegato alla fase 3 del motore brushless  
Il pin 7 del connettore Signal e il pin 5 del connettore Power non sono connessi.

Connettore Capteurs

**pin 1: +5V:** questo pin va collegato al morsetto di alimentazione dei sensori di Hall presente sul motore.

**pin 2: Hall1:** questo pin va collegato al primo sensore di Hall corrispondente alla fase 1. All'interno della scheda è già presente una resistenza di pull up di 4,7 Kohm collegata a 5V.

**pin 3: Hall2:** questo pin va collegato al primo sensore di Hall corrispondente alla fase 2. All'interno della scheda è già presente una resistenza di pull up di 4,7 Kohm collegata a 5V.

**pin 4: Hall3:** questo pin va collegato al primo sensore di Hall corrispondente alla fase 3. All'interno della scheda è già presente una resistenza di pull up di 4,7 Kohm collegata a 5V.

**pin 5: GND:** questo pin va collegato al morsetto di 0V o Gnd dei sensori di Hall presente sul motore.

**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 l'alimentatore variabile o il potenziometro.