



DMX-HF-TO-STEPMOTOR

Introduction :

Merci d'avoir acheté un produit Electroconcept.

Lisez attentivement ce guide avant d'utiliser le DMX-HF-TO-STEPMOTOR .

Responsabilité :

En aucun cas la société Electroconcept ne peut être tenue responsable de tous dommages de quelques natures que ce soit, notamment la perte d'exploitation, de destruction de consommables (cassettes, disques, CD) ou toutes autres pertes financières résultant de l'utilisation ou de l'impossibilité d'utiliser votre matériel. De plus Electroconcept ne peut être tenu responsable de dommages dus à une mauvaise utilisation de ce produit.

Garantie :

Les produits Electroconcept sont garantis 2 ans constructeurs (électronique). Le matériel devra être retourné en franco de port (à la charge du client). Tout port dû sera refusé. Le matériel devra être dans son emballage d'origine. La restitution du matériel sera ensuite à notre charge.

Sont exclus des bénéfices de la garantie : les dégâts provoqués par la faute, la négligence, le manque d'entretien de l'utilisateur (appareils cassés, brûlés, chauffés, mouillés, ensablés, etc...), les appareils déjà installés dont la panne proviendrait d'une mauvaise installation ou utilisation de l'utilisateur.

Dans le cas du DMX-HF-TO-STEPMOTOR , ce produit a été testé avant son envoi. L'erreur de câblage lors de son installation exclu le bénéfice de la garantie.

La modification de vos produits est au risque et péril de l'installateur.

SPECIFICATIONS TECHNIQUES :

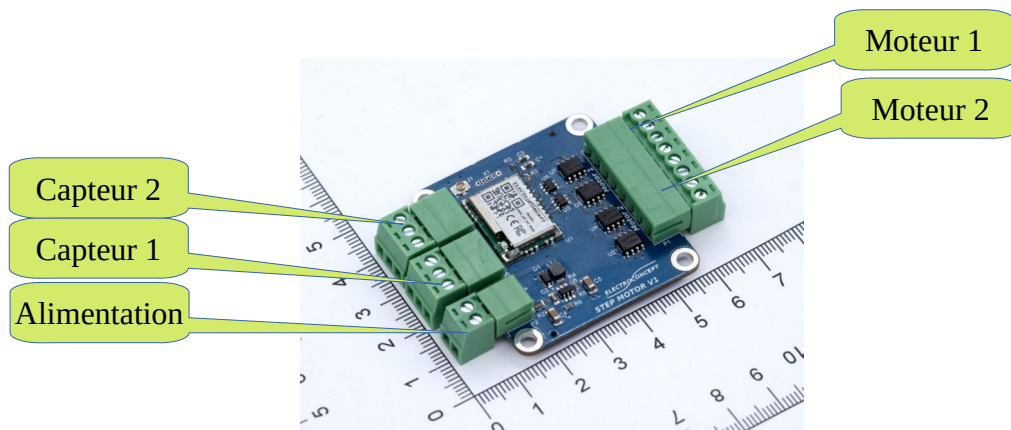
Alimentation : DC +3.6 à +24 Volts

Consommation : 16mA du module seul (sans moteur)

Dimensions : 45 X 48 X 11 mm

Moteur : 2 sorties pour moteur bipolaire à tension constante max 24Volt et Max 2.8A(suivant la tension d'alimentation de la carte) , en mode PWM micro-pas sinus

Capteur : 2 Entrée TTL Avec résistance interne de « pull up » et sortie 3.3V



Principe

La carte Step Moteur permet de brancher deux moteurs bipolaires , ainsi que 2 capteurs de fin de course (un pour chaque moteur et facultatif).

Les capteurs peuvent être mécanique , par exemple un interrupteur de fin de course .

Ou ferromagnétique grâce à l'utilisation du 3.3V présent sur les entrées capteurs.

La mise « à la masse » permet cette détection.

l'utilisateur devra utiliser le mode «Expert» de l'émetteur DMX HF pour permettre à la carte de connaître le nombre de tour maximum que doit faire le moteur , la vitesse maximal , la puissance maximum à envoyer dans le moteur et aussi la puissance à envoyer à l'arrêt pour maintenir la position .

MODE 0 :

2 Canaux DMX :

Canal 1 : Position du moteur 1

Canal 2 : Position du moteur 2

MODE 1 :

4 Canaux DMX :

Canal 1 : Position du moteur 1

Canal 2 : Position fine du moteur 1

Canal 3 : Position du moteur 2

Canal 4 : Position fine du moteur 2

MODE 2 :

2 Canaux DMX :

Canal 1 : Vitesse de rotation du moteur 1

Canal 2 : Vitesse de rotation du moteur 2

le moteur est arrêté sur le point médian de la valeur DMX , donc à 127 ou 50 %.

En dessous de 50 % le moteur tourne dans le sens horaire , en dessus, anti-horaire.
A 0 % le moteur tourne au maximum de la vitesse dans le sens horaire , et inversement à 100 % le moteur tourne au maximum de la vitesse dans le sens anti-horaire.

MODE 3 :

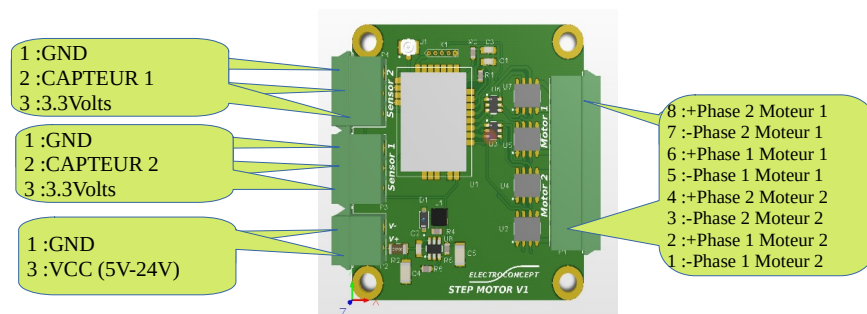
ce mode est identique au mode 1 , à la différence qu'il ne gère que deux positions ON/OFF pour le moteur

2 Canaux DMX :

Canal 1 : Position du moteur 1

Canal 2 : Position du moteur 2

Coté capteur reset lorsque le canal <127 ou 50% et lorsque le canal est en dessus, position Coté Maximum de la course.



ALIMENTATION :

le VCC de la carte sert aussi à alimenter les moteurs.

Donc il est préférable de faire correspondre l'alimentation utilisée à la tension maximum admissible par vos moteurs.

Si ce n'est pas possible et que le moteur se commande par un courant max, il faut utiliser le réglage de puissance disponible dans le mode «Expert» .

Pour inverser le sens du moteur , il suffit d'inverser le câblage d'une phase (pas les deux) du moteur.

Mode Expert

Dans ce mode, chaque « param » correspond à un paramètre qui sera stocké dans la flash de la carte

En mode 0 et 1 ,il faut renseigner le nombre de pas maximum.

Le couple Param 0/1 et 2/3 permettent de choisir le nombre de pas suivant la formule :

Nombre de pas Max = Param0 X 256 X Param1 X 5 .

param 0 : position maximum du moteur 1 ,

param 1: position maximum du moteur 1 (position fine)

param 2 : position maximum du moteur 2 ,

param 3: position maximum du moteur 2 (position fine)

param 4: Puissance Max du moteur lors du déplacement . 1 aucune puissance → 255 puissance maximum. 0 aucun changement (on conserve les anciens paramètre)

param 5: Puissance en veille du moteur . 1 aucune puissance → 255 puissance maximum. 0 aucun changement (on conserve les anciens paramètre)

param 6: Vitesse max des moteurs. 0 aucun changement (on conserve les anciens paramètre)

Electroconcept SARL
Za la Gare 69620 Chamelet

