



DMX-TO-STEPMOTOR

Introduction :

Merci d'avoir acheté un produit Electroconcept.

Lisez attentivement ce guide avant d'utiliser le DMX-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-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 :

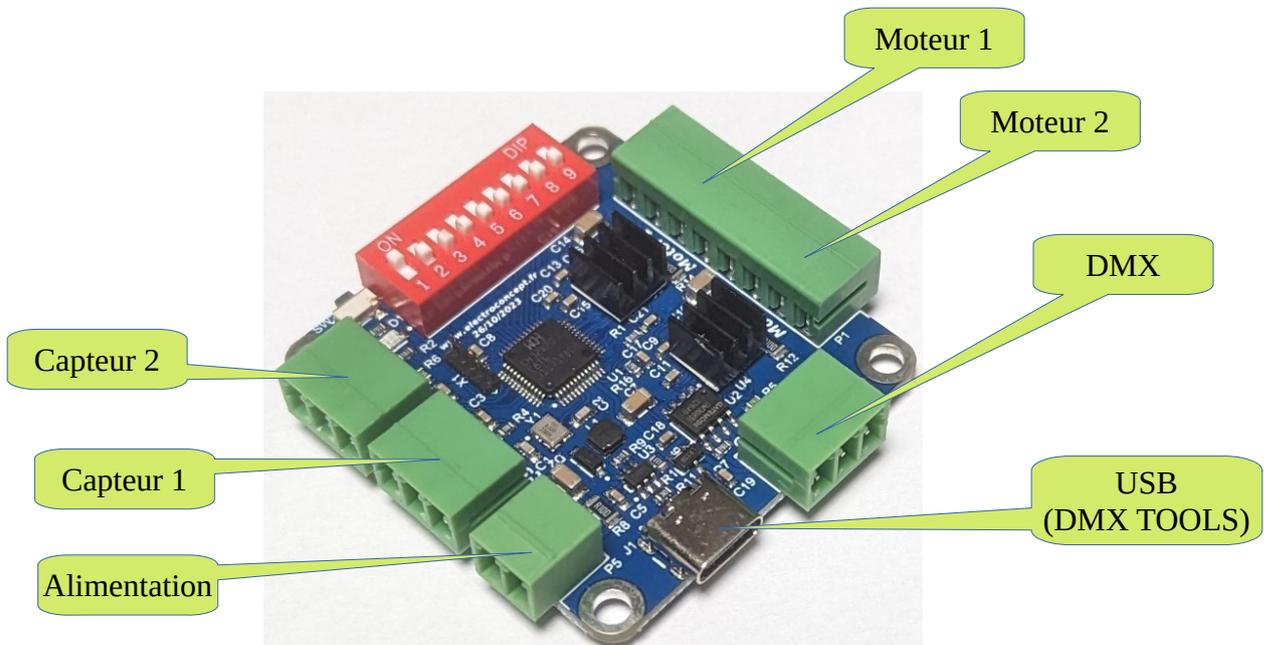
Alimentation : DC +3.6 à +36 Volts

Consommation : 16mA du module seul (sans moteur)

Dimensions : 50 X 50 X 11 mm

Moteur : 2 sorties pour moteur bipolaire Max 2A .

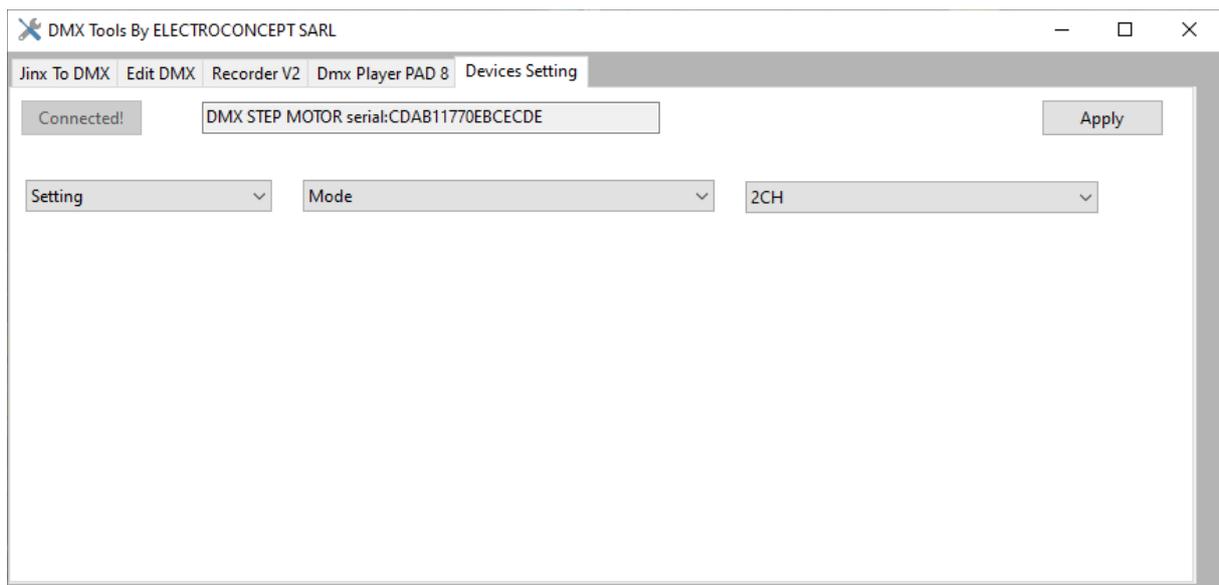
Capteur : 2 Entrée TTL Avec résistance interne de « pull up » et sortie 3.3V



Principe

La carte Step Moteur permet de connecter deux moteurs bipolaires, ainsi que deux capteurs de fin de course (un pour chaque moteur, facultatif). Les capteurs peuvent être mécaniques, tels qu'un interrupteur de fin de course, ou ferromagnétiques grâce à l'utilisation du 3.3V présent sur les entrées capteurs. La mise à la masse permet cette détection.

Dans un premier temps, l'utilisateur devra connecter la carte en USB à un ordinateur pour effectuer les réglages de base avec DMX TOOLS.



DIP SWITCH :

Le DIP SWITCH 1 à 9 permet de choisir l'adresse DMX de la carte. Si vous laissez tous les interrupteurs en position OFF, l'adresse DMX sera celle renseignée dans DMX TOOLS.

MODE 2CH :

2 Canaux DMX :

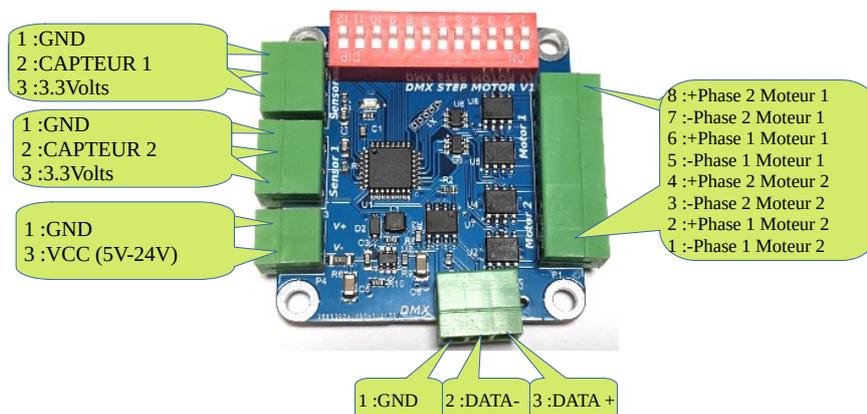
- En mode position :
 - Canal 1 : Position du moteur 1
 - Canal 2 : Position du moteur 2
- En mode rotation :
 - Canal 1 : Vitesse de rotation du moteur 1
 - Canal 2 : Vitesse de rotation du moteur 2

Le moteur s'arrête au point médian de la valeur DMX, donc à 127 ou 50 %. En dessous de 50 %, le moteur tourne dans le sens horaire, au-dessus, dans le sens anti-horaire. À 0 %, le moteur tourne à la vitesse maximale dans le sens horaire, et inversement à 100 %, le moteur tourne à la vitesse maximale dans le sens anti-horaire.

MODE 4CH :

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



ALIMENTATION :

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

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

DMX TOOLS :

Menu Paramètres :

- Mode : Choisissez entre 2CH ou 4 CH. Le mode 4 CH est uniquement possible en mode linéaire.
- Adresse : Adresse DMX de la carte (tous les interrupteurs DIP doivent être positionnés à 0 pour prendre en compte cette adresse).
- Micro-pas : Mode de contrôle des moteurs. Un pas complet (Full Step) correspond à ° de votre moteur, généralement 1,8°. 1/2 correspond à 0,9°, 1/4 à 0,45°, etc.
- Nom de l'appareil : Permet de nommer vos cartes.
- Init Board : Permet de redémarrer la carte.
- Reset All : Réinitialise les réglages de la carte par défaut.

Menu Moteur 1/2 :

- Mode : Linéaire ou rotatif.
- Puissance du moteur en mA : Par exemple, 1000 correspond à 1000 mA.
- Puissance "standby" du moteur en mA : Lorsque le moteur est arrêté, ce réglage permet de choisir un courant de maintien du couple pour éviter la surchauffe.
- Max Step : Choisissez le nombre de pas/micro-pas maximum que votre moteur va parcourir en mode linéaire. Assurez-vous de prendre en compte le réglage "MicroStep" pour calculer votre déplacement. Par exemple, en mode 1/4 (0,45°), si vous voulez faire un tour complet, entrez 800 ($800 \times 0,45^\circ = 360^\circ$).
- Max Step (steps/second) : Réglez la vitesse maximale du moteur en déplacement en "Pas/MicroPas" par seconde.
- Ralentissement/accélération : Réglez la vitesse d'accélération du moteur. À 0, le moteur démarrera instantanément à la vitesse maximale que vous avez réglée. À 100, par exemple, le moteur augmentera progressivement sa vitesse maximale sur 100 pas. Ce paramètre est utile lorsque le moteur doit déplacer des charges lourdes pour contrer l'inertie.

Electroconcept SARL
Za la Gare 69620 Chamelet



ELECTROCONCEPT