

CARATTERISTICHE GENERALI:

- UNITÀ DI CONTROLLO A MICROPROCESSORE A 16 BIT PROGRAMMABILE.
- FUNZIONALITÀ DI BASE COME **CONTROLLER PER 2 STEP MOTORS**
- **PROGRAMMAZIONE IN ANSI C E DOWNLOAD "SUL CAMPO"** ATTRAVERSO PORTA SERIALE PER EVENTUALI PERSONALIZZAZIONI.
- 6 output PNP da 500mA 24Vdc protetti da cortocircuito sovracorrente e inversione di polarità
- 13 input PNP 24Vdc /13mA di cui 13 accettano Frq. max 500hz , insensibilità 4 Vdc valori di esteresi 8Vdc – 12Vdc .
- 1 porta di comunicazione RS232 galvanicamente isolata senza segnali di hand-shake. (OPZIONALE RS485 4 FILI).
- **Alimentazione 19Vdc - 36Vdc**
- **Frequenza max per ogni motore = 10Khz**
- **Valore max per il percorso = 32700 passi**
- **Valore max per accelerazione e decel. = 32700 passi**
- **PROGRAMMAZIONE DEI PROGRAMMI DI MOTO VIA SERIALE RS232 CON PROTOCOLLO EasyStep**
- Dimensioni : L 35mm , H 108mm , P 130mm (con connettori inseriti P 145 mm)
- Montaggio per barra DIN o Omega



CONNESSIONI ELETTRICHE

CONN 1

1	Vcc +24Vdc
2	GND (24Vcc)
3	PROGRAM OK M1
4	PROGRAM OK M2
5	BUSY M1
6	BUSY M2
7	DIREZIONE M1
8	DIREZIONE M2
9	CLK 2
10	CLK 1
11	INP1xBit0 SEL.PRG M1
12	INP2xBit1 SEL.PRG M1

COM1 (RS232)

1	NC
2	TX RS232
3	RX RS232
4	NC
5	SIG.GND
6	TX+ RS422
7	TX- RS422
8	RX+ RS422
9	RX- RS422

CONN 2

1	INP3xBit2 SEL.PRG M1
2	INP4xBit3 SEL.PRG M1
3	INP1xBit0 SEL.PRG M2
4	INP2xBit1 SEL.PRG M2
5	INP3xBit2 SEL.PRG M2
6	INP4xBit3 SEL.PRG M2
7	STOP M1
8	START M1
9	STOP M2
10	START M2
11	SENSORE DI ZERO
12	V aux (op.)

