

Manuel utilisateur du module de commande pas à pas et demi-pas MIP806



Date : 12.06.08

Référence : mip806_v10_um_fr.pdf
Réf. MI : COM87152.DOC

Révision : 10

Auteur : C.ONA



Avertissement

Ce document décrit le fonctionnement des cartes MIP806 dont le numéro est supérieur ou égal à 9087360.

La connectique de la SUB D 15 points a été modifiée (ajout de la fonction défaut).

SOMMAIRE

INTRODUCTION	4
I - DESCRIPTION GENERALE	5
II - CARACTERISTIQUES GENERALES	5
III - CARACTERISTIQUES FONCTIONNELLES	6
IV - SCHEMA DE PRINCIPE ET DESCRIPTION	7
V - CONNEXIONS DU MODULE	8

INTRODUCTION

Nos produits sont conçus pour fonctionner de manière fiable si ceux-ci sont installés et utilisés conformément au manuel utilisateur.

La maintenance du produit doit être exclusivement effectuée par Midi Ingénierie, sauf remplacement du fusible s'il existe.

Précautions d'utilisation et de stockage

- ✓ Ne pas toucher ou débrancher le produit lorsqu'il est sous tension.
- ✓ Attendre l'extinction complète des leds avant toute manipulation du produit.
- ✓ Ne pas brancher le produit lorsque l'alimentation est sous tension.
- ✓ Ne pas poser le produit sur un emplacement qui ne soit pas stable : le produit pourrait tomber et entraîner des blessures ou être endommagé.
- ✓ Respecter les consignes d'aération précisées dans le manuel utilisateur.
- ✓ Ne pas utiliser ou stocker le produit dans un endroit humide.
- ✓ Relier à priori la masse mécanique du produit à la masse de référence de la machine (terre).
- ✓ Il est conseillé de relier cette masse de référence de la machine à la masse électrique de l'alimentation par un RC (voir § V).
- ✓ Pile interne (si existante) : ne pas essayer de recharger la batterie, de la démonter, de la plonger dans l'eau ou bien de vous en débarrasser en la jetant au feu. Retourner le produit à Midi Ingénierie qui effectuera le remplacement et le recyclage de la pile.
- ✓ Ne jamais introduire un corps étranger dans les orifices du produit.
- ✓ Réaliser un câblage soigneux de la carte.
- ✓ Utiliser des câbles blindés à la terre pour des liaisons d'alimentation et moteur supérieures à 0,3 m.

Protections internes

Ce produit est équipé de composants et systèmes de protection destinés à protéger le produit lui-même ainsi que les ensembles dans lesquels il est monté.

Les autres éléments de protection sont :

- ✓ Protection contre les surtensions par disjonction.
- ✓ Protection contre les courts-circuits et défauts de branchement moteur par disjonction.
- ✓ Protection contre l'échauffement indésirable des éléments de puissance par disjonction.

Des éléments de protection accessibles à l'utilisateur sont présents :

- ✓ Entrées "Reset" ou arrêt d'urgence.

I - DESCRIPTION GENERALE

Le module MIP806 est une commande bipolaire pour moteurs pas à pas. Il permet un fonctionnement moteur en mode pas entier ou demi-pas. La tension d'alimentation est unique et peut varier de 22 V_{DC} à 80 V_{DC}. Les courants de phase sont ajustables par résistance externe de 0,7 A_{eff} à 6 A_{eff}.

Ce module offre également la possibilité de programmer un courant de repos afin de diminuer le courant lorsque le moteur est arrêté (diminution de l'échauffement du moteur et du module, amélioration du rendement).

II - CARACTERISTIQUES GENERALES

- Format 128 x 70 x 35,5 hors connectique.
- Connecteurs (fournis) Entrées logiques : SUB D 15 points
 Sorties moteur } Burndy 6 points (SMS6P)
 } Réf. Broche : RC16M23K (BURNDY)
 192991-0073 (ITT)
 Alimentation } 167-9770 (Radiospares pour 100 pièces)
 } Réf. Extracteur (non fourni) : 466-876 (Radiospares)
- Alimentation (unique) 22 VDC à 80 VDC.
- Température de fonctionnement sur le boîtier 0 à 60°C (Montage sur dissipateur).
- Température de stockage -40°C à +125°C
- Protections des sorties Contre les courts-circuits d'une bobine et entre bobines. Pas de protection contre les courts-circuits à la masse.
- Fréquence de découpage Elevée donc inaudible.

III - CARACTERISTIQUES FONCTIONNELLES

- Mode de commande moteur Bipolaire, 4 fils ou 8 fils.

- Réglage du courant nominal I_N de 0,7 Aeff à 6 Aeff dans chaque bobine Par résistance externe R_N à placer entre 14 et 15 de la SUB D 15 pts femelle.

- Sélection du courant de repos Entrée opto-isolée (2 et 9 de la SUB D 15 pts).

- Réglage du courant de repos I_S Par résistance externe R_S à placer entre 13 et 15 de la SUB D 15 pts femelle.

- Sélection du mode pas entier ou demi-pas Entrée TTL non opto-isolée (7 de la SUB D 15 pts).

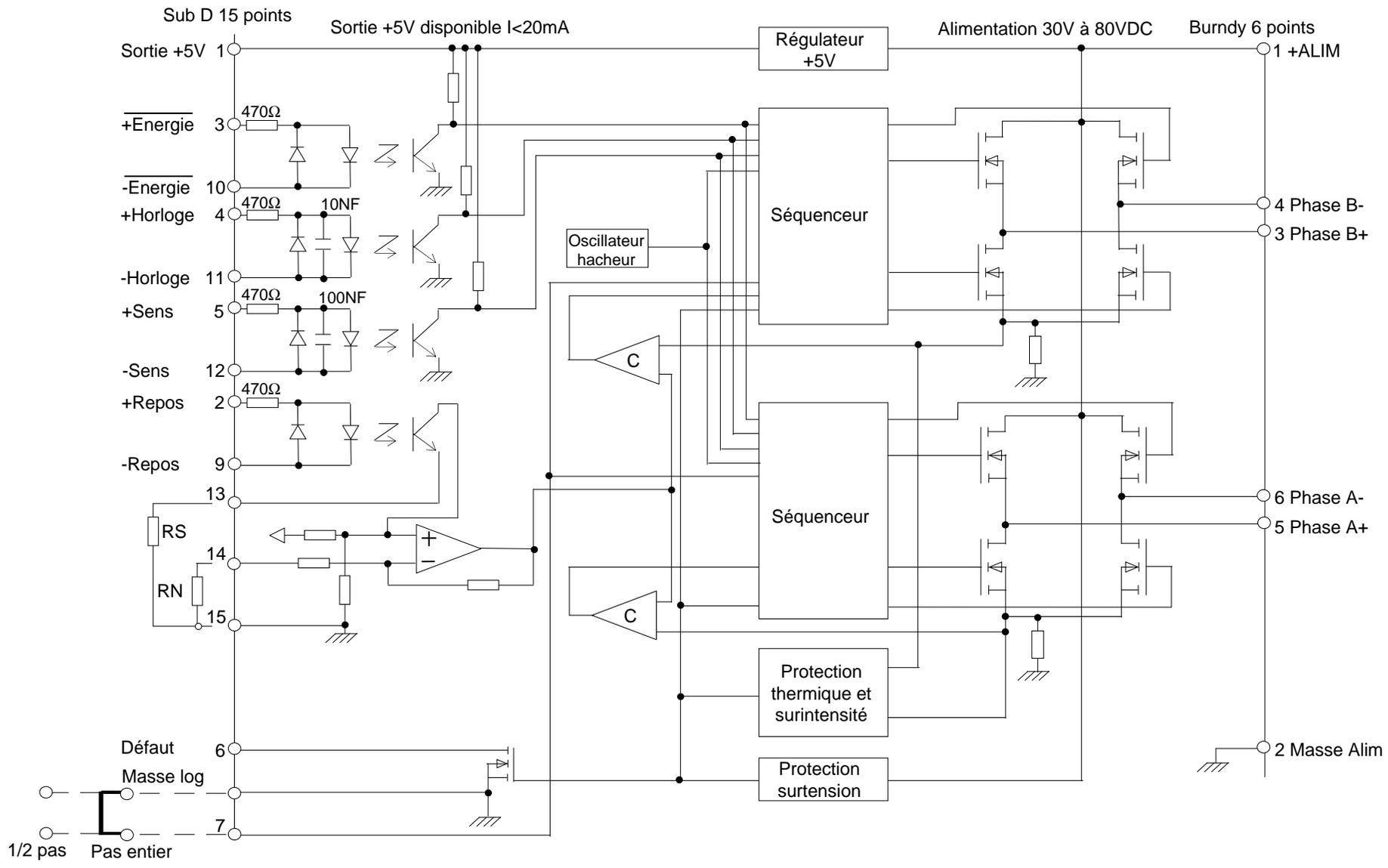
- Vitesse maximum du moteur 20000 pas/s (dépend des caractéristiques moteur).
 Largeur mini d'impulsion de l'horloge : 30 μ s.
 Temps max. du front de déclenchement : 5 μ s non bruitée.

- Voyants indicateurs - Voyant anomalie rouge en cas de :
 * surcourant
 * surtension d'alimentation $V > 90 V_{DC}$
 * disjonction thermique
 - Voyant alimentation vert (tension moteur suffisante $\geq 22 V_{DC}$).

- Entrées opto-isolées
 $I = 4 \text{ mA min}$
 $5V < V < 8V$
 pour $8 < V < 15V$
 mettre une résistance série de 1 $K\Omega$
 pour $15V < V < 24V$
 mettre une résistance série de 2,2 $K\Omega$ - horloge de pas active à la coupure de courant dans l'optocoupleur.
 - sens horaire/anti-horaire
 - énergie : si on fait conduire l'optocoupleur, on arrête le module (moteur hors tension)
 - commande de repos : si on fait conduire l'optocoupleur, l'entrée repos est active.

- Sortie "drain ouvert"
 $V_0 \leq 35 \text{ V}$
 $I_0 \leq 20 \text{ mA}$ - défaut (surcourant, surtension $> 100 V_{DC}$ disjonction thermique)
 - lorsqu'il y a défaut, le transistor devient non passant.

IV - SCHEMA DE PRINCIPE ET DESCRIPTION



Une tension redressée filtrée ou régulée comprise entre 22 V_{DC} et 80 V_{DC} suffit pour le fonctionnement de la carte. L'alimentation de la logique est réalisée sur la carte elle-même à partir de l'alimentation de puissance.

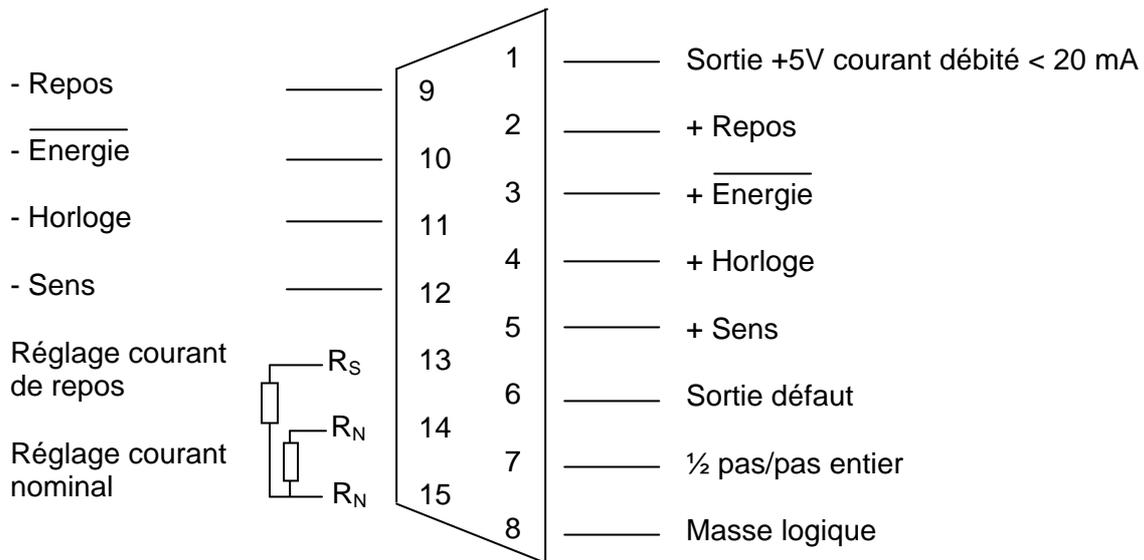
L'ondulation résiduelle ne doit pas dépasser 10 V crête à crête et l'amplitude maximum de la tension d'alimentation inférieure à 80 V_{DC}; nous conseillons de monter un condensateur électrochimique de 470 µF/100 V près du boîtier.

Le courant nominal et le courant de repos sont facilement réglables par résistances externes à connecter sur la SUB D 15 points. Le mode de fonctionnement pas entier ou demi-pas est sélectionné par strap sur la SUB D 15 points.

En cas de disjonction (voyant rouge allumé), seule une remise sous tension du module ou une action de l'entrée "Energie" réinitialise le module après élimination de la cause de disjonction.

V - CONNEXIONS DU MODULE

SUB D 15 points mâle (connecteur femelle fourni)



Attention ! RN, RS ou le strap de sélection pas entier doivent être câblés directement sur le connecteur fourni.

- BROCHE : DESCRIPTION**
- 1 : SORTIE +5V ($I < 20 \text{ mA}$)
A n'utiliser que pour alimenter les optocoupleurs lorsque l'on désire contrôler ces entrées au moyen de commutateurs en relais mécaniques.
 - 2-9 : Entrées opto-isolées : Repos.
Lorsque l'optocoupleur est polarisé, cette entrée est active. Le courant délivré dans le moteur prendra la valeur du courant de repos déterminée par la résistance R_S connectée entre 13 et 8 de la SUB D.
 - 3-10 : Entrées opto-isolées : Energie.
Lorsque l'optocoupleur est polarisé, cette entrée est active et le module s'arrête. Cette entrée permet aussi de réinitialiser un module lorsqu'un défaut est apparu et que sa cause a été supprimée.
 - 4-11 : Entrées opto-isolées : Horloge.
Cette entrée est active sur à la coupure de courant dans l'optocoupleur. Chaque transition descendante provoque le déplacement du moteur d'un pas ou demi-pas (suivant mode : broche 7).
 - 5-12 : Entrées opto-isolées : Sens.
Cette entrée permet de gérer le sens de rotation du moteur.
 - 6 : Sortie "drain ouvert" : Défaut ($V \leq 35 \text{ V}$, $I \leq 20 \text{ mA}$)
Un défaut sur la carte est signalé par la led rouge allumée. Tant qu'aucun défaut n'est détecté, le transistor est passant.
 - 7 : Sélection du mode pas entier ou demi-pas.
Cette broche connectée à la masse (8 de la SUB D) permet de fonctionner en pas à pas (ce strap doit être directement réalisé sur le connecteur).
Si elle est laissée en l'air, le moteur tournera en mode demi pas.
 - 13-15 : Résistance pour le courant de repos : R_S
Cette résistance n'a d'influence sur le courant moteur que si l'entrée Repos est active, elle doit être câblée directement sur le connecteur.
La formule suivante permet de calculer la valeur de la résistance R_S à connecter pour obtenir le courant de repos I_S souhaité.

$$R_S = \left(\frac{0,67 I_S}{I_N - I_S} \right) \text{ en } K\Omega$$

Tableau des résistances R_S à câbler suivant le pourcentage désiré du courant nominal I_N

I_S en % de I_N	10 %	20 %	30 %	40 %	50 %	60 %	70 %	80 %	90 %	100 %
R_S (k Ω)	0,075	0,16	0,3	0,43	0,68	1	1,6	2,7	5,6	∞

Résistance : 1/4 W ou 1/8 W
 ∞ : pas de résistance câblée

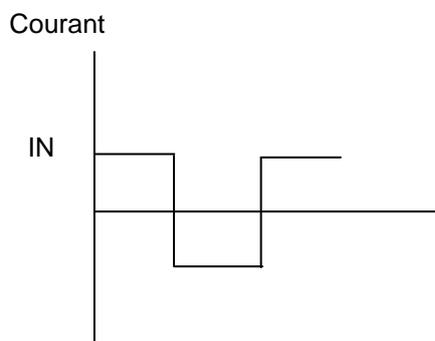
14-15 : Résistance de sélection du courant nominal : R_N .
 Selon le courant voulu dans le moteur I_N , la formule suivante donne la résistance R_N à connecter. Cette résistance doit être câblée directement sur le connecteur.

$$R_N = \left(\frac{6,5}{I_N - 0,7} - 1,2 \right) \text{ en } K\Omega$$

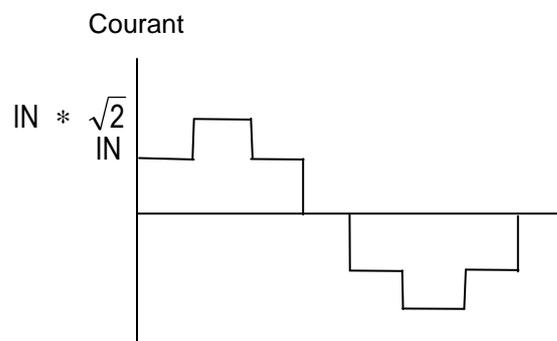
Tableau des résistances pour obtenir un courant nominal I_N .

I_N (A)	0,7	1	1,5	2	2,5	3	3,5	4	4,5	5	5,5	6
R_N (k Ω)	rien	20	6,8	3,9	2,4	1,6	1,1	0,75	0,51	0,3	0,15	0

Mode pas entier



Mode demi-pas



Remarque : Il est impératif de blinder les liaisons opto-isolées avec de la paire torsadée blindée dont le blindage est connecté à la masse logique (8 de la SUB D) et laissé en l'air côté commande. Lors des divers branchements de commande, il faut éviter de créer des boucles de masse.

La masse logique (broche 8) n'est pas isolée de l'alimentation de puissance.

Alimentation et moteur : BURNDY 6 points

	1	+ Alimentation
	2	Masse
Phase B+	3	
Phase B-	4	
Phase A+	5	
Phase A-	6	

Masse mécanique

Le boîtier mécanique est relié par une résistance de 100 K Ω à la masse électrique du module.

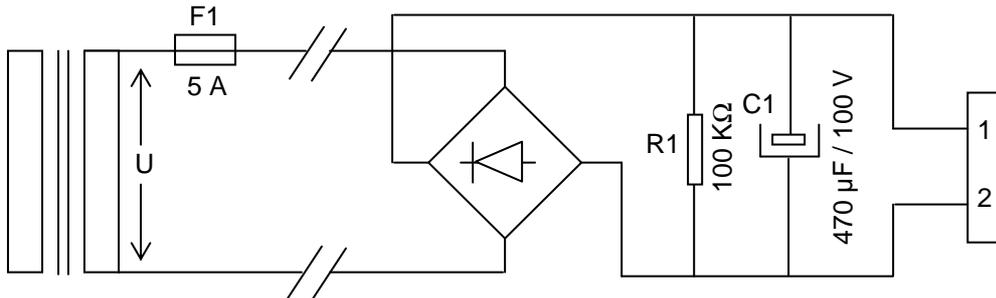
Le boîtier doit être fixé sur un dissipateur relié éventuellement à la masse mécanique générale.

Alimentation extérieure

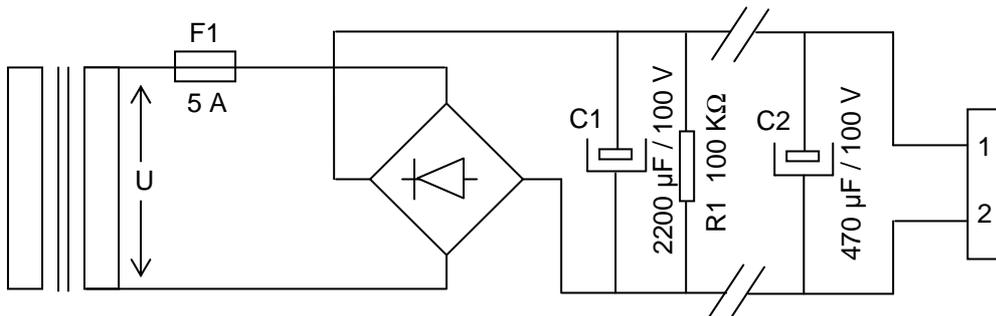
L'alimentation de puissance devra être compacte avec des câbles de branchement aussi courts que possible. Selon le mode de construction de l'alimentation, on utilise soit un, soit deux condensateurs. Dans tous les cas, on doit monter un condensateur d'appoint C2 directement aux bornes du module.

La carte ne doit jamais être enfilée ou retirée sous tension.

Montage recommandé



Redressement à distance



Utilisez des condensateurs pour alimentation à découpage

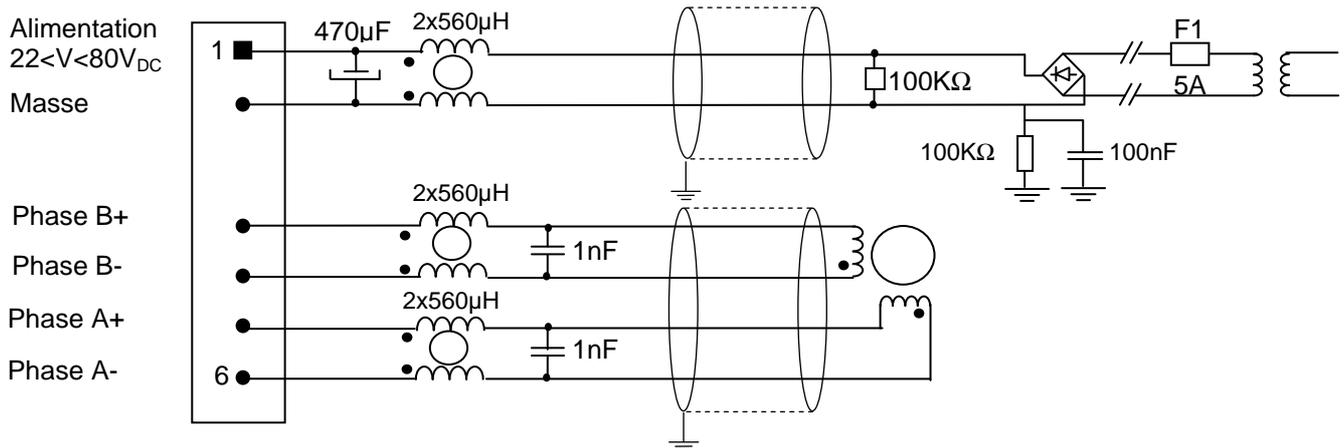
Moteur

Phase B+	5
Phase B-	6
Phase A+	7
Phase A-	8

On peut inverser l'action de l'entrée "Sens" en inversant la polarité d'une seule bobine (et non les deux à la fois).

Compatibilité électromagnétique

Compte tenu de la régulation à découpage réalisée par la carte, outre les précautions usuelles de montage (blindage, terre,...), le câblage d'un filtre de mode commun extérieur à la carte (**560 μ H + 470 μ F**) sur l'entrée alimentation et d'un filtre différentiel (**2x560 μ H + 2x1nF**) côté moteur peut faciliter la mise en conformité aux exigences d'émissions CEM de la machine finale, notamment quand le moteur est relativement éloigné de la carte de commande. Un câble de liaison blindé est recommandé.



Tore TN 23/14/7-3E27 Philips Al 4000
2x12 spires Ø1.25 mm
Condensateur polyester 1nF/400V MKT 370
Capacité chimique 470 μ F/100V 105°C

Il est par ailleurs conseillé de relier la masse mécanique de la machine (terre) à la masse électrique de l'alimentation à travers un RC (100K Ω // 100nF), voir directement lorsque le système le permet.

Résistance 100K Ω ¼W
Capacité polyester 100nF-250V MKT 371

FICHE DE MODIFICATION DOCS MI

Documentation concernée : Manuel utilisateur MIP806
 Réf. : mip806_v10_um_fr.pdf - COM87152.DOC

Date et demandeur de la (des) modification(s)	Type (corrective ou Evolutive) et nature de la modification(s) : (noter chapitre, paragraphes concernés)	Approbation de la (des) modification(s)	Mise en place de la (des) modification(s)	Indice
C.ONA 19.11.92	Création du document	Nom : C.ONA Date : 19.11.92 Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non <input type="checkbox"/>	Personne chargée de la réalisation : N.Roumégoux Date réalisation : 19.11.92	rév 0
	Création de la "Fiche de Modification"			
C.ROUZOT 11.09.02	Corrective § II - Sortie "drain ouvert" - défaut (...) OK - lorsqu'il y a défaut, le transistor devient non passant § IV 6 : Sortie "drain ouvert" Suppression : "effectue la mise en..." remplacé par "tant qu'aucun défaut n'est détecté, le transistor est passant".	Nom : B.LOPEZ Date : 12.09.02 Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non <input type="checkbox"/>	Personne chargée de la réalisation : N.Roumégoux Date réalisation : 11.09.02	rév 7
C.ONA 05/2003	Complémentaire - Ajout § Introduction sur norme CE - Ajout du sigle CE sur page de garde Ajout du filtre pour CEM	Nom : C.ONA Date : 13.06.03 Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non <input type="checkbox"/>	Personne chargée de la réalisation : N.Roumégoux Date réalisation : 06.06.03 + 13.06.03	rév 8
P.BERNADOU 24/09/04	Complémentaire - Précision de câblage de la masse électrique et mécanique (INTRODUCTION + page 9)	Nom : B.LOPEZ Date : 27.09.04 Oui <input type="checkbox"/> Non <input type="checkbox"/>	Personne chargée de la réalisation : N.Roumégoux Date réalisation : 27.09.04	rév 9
B. LOPEZ Juin 2008	Corrective Changement tension min. alim → passage de 30V à 22V	Nom : B.LOPEZ Date : 12/06/08 Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non <input type="checkbox"/> motif du refus	Personne chargée de la réalisation : N.ROUMEGOUX Date réalisation : 12/06/08	rév 10