

MicroMAC17

Axe numérique brushless

Description:

Le **microMAC17** est un axe numérique, intégrant un moteur brushless, un driver et un automate dans un boîtier ultra-compact.

Ce système de motorisation se pilote en position ou en vitesse à couple maximum paramétrable et s'affranchit, de par sa conception, de correcteur d'asservissement.

Le mode de pilotage en courant sinusoïdal permet une grande souplesse de mouvement, un silence de fonctionnement et une faible sensibilité aux phénomènes de résonance.

Le **microMAC** est équipé d'un séquenceur de commandes autonome dédié au contrôle de l'axe, complété par des entrées-sorties logiques (6 entrées et 4 sorties) et une entrée analogique.

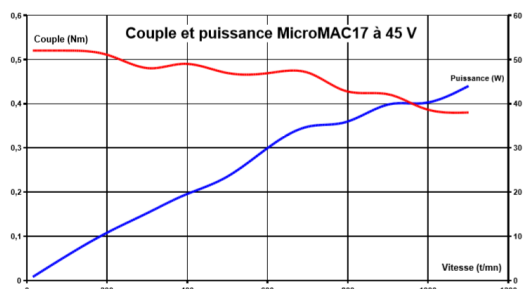
Simple, rapide à câbler et facile à piloter, il réduit considérablement le temps de développement et de mise au point, que ce soit pour des applications de positionnement ou de contrôle industriel.

Un protocole de communication basé sur les standards RS232 et RS485 permet la commande de l'axe jusqu'à 115200bauds.

Spécifications techniques:

	MicroMAC17
Tension d'alimentation	12 VDC min à 50 VDC max
Couple de maintien	0,5 Nm
Puissance mécanique max.	40 W sous 45 VDC
Vitesse maximale	1200 tr/min
Résolution	2000 positions par tour
Entrées logiques	2 entrées TTL (butées) 4 entrées opto-isolées
Entrée analogique	1 entrée 0-10V
Sorties logiques	4 sorties opto-isolées
Mode de pilotage	RS232, Option RS485
Automatisme	75 commandes mémorisables
Inertie rotor	0,08 Kg.cm ²
Dimensions	71,6 x 66 x 42mm
Poids	480 g
Fixation	Bride NEMA 17, axe 5 mm (voir plan d'encombrement)
Protection	IP30
Certifications	RoHs, Marquage  , Circuits imprimés 

Couple moteur:



Ce document n'est pas contractuel. Il est susceptible de modification sans préavis. Les informations décrites ainsi que les noms des produits sont propriétés de la société Midi Ingénierie. Tous les droits sont réservés.



Fonctionnalités

- > Butées hardware et software configurables.
- > Séquenceur de commandes temps réel intégré dans l'axe.
- > Couple de maintien important.
- > Fonctions de mouvement évoluées.
- > Gestion directe de mouvement point à point absolu en relatif.
- > Commande en vitesse et en couple.

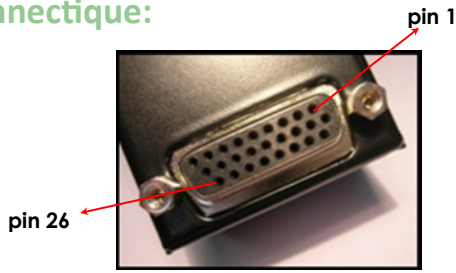
Avantages

- > Encombrement minimal.
- > Simplicité d'utilisation.

Références

- uMAC17 (microMAC17 RS232C V24)
- uMAC17 -P (microMAC17 Horloge & Sens)
- uMAC17 -D (microMAC17 RS485)
- TD-uMAC (Bornier microMAC)
- DRVMI (DII de communication)
- WINSIM2 (Interface opérateur PC)
- SPxxx-48 Alimentation secteur xxx Watts)

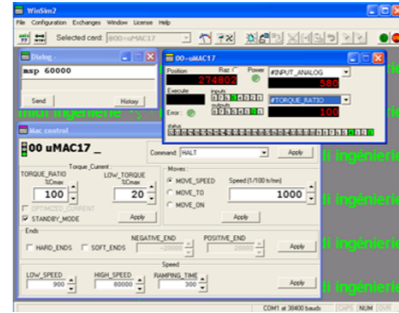
Connectique:



Subd Haute Densité 26 points Femelle

1	+V_alim	10	+V_alim	19	0V_analog
2	0V_alim	11	0V_alim	20	IN_analog
3	IN5 (BUT-)	12	RESERVE	21	IN6 (BUT+)
4	0V_inputs	13	IN1	22	IN2
5	0V_inputs	14	IN3	23	IN4
6	TX_V24	15	0V_V24	24	TX_ext
7	+V_outputs	16	RX_V24	25	RX_ext
8	+V_outputs	17	OUT1	26	OUT2
	OUT4	18	OUT3		

WinSim2:



Le logiciel **WINSIM2**, est une interface opérateur permettant le dialogue avec un ou plusieurs modules des familles microSIMPA, MAC, DMAC, BMAC et microMAC depuis un PC.

Il permet notamment la programmation des différents paramètres de chaque axe, l'exécution de mouvements immédiats, le contrôle de l'état de chaque axe, l'édition de séquences automatiques ainsi que leur téléchargement et leur exécution. Il facilite ainsi grandement la mise au point de votre application.

Séquenceur:

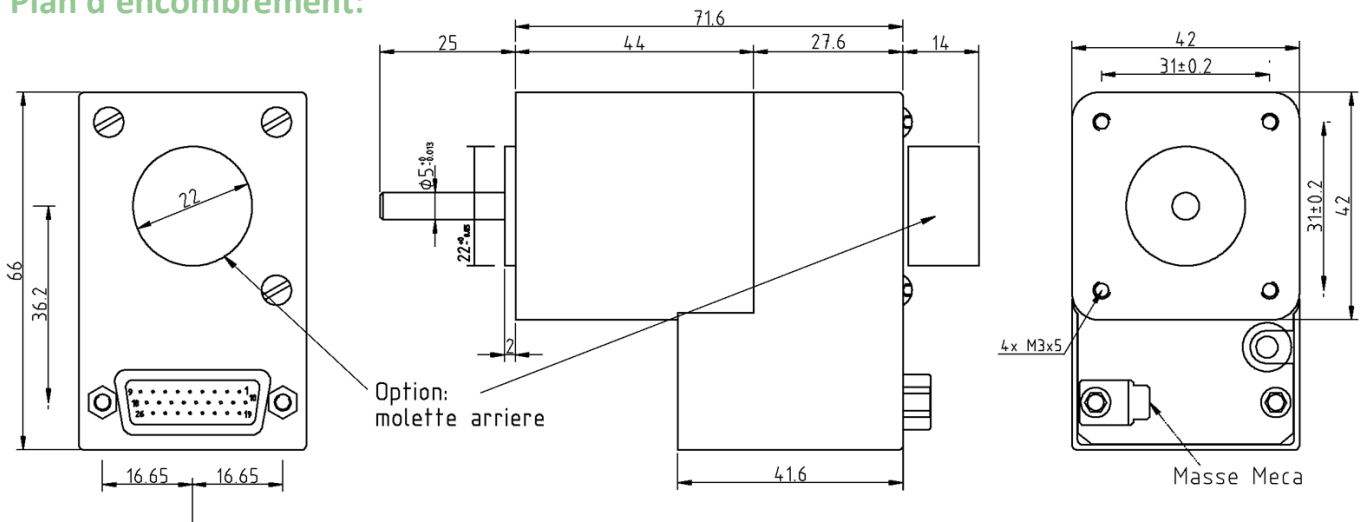
Le séquenceur de commandes intégré au microMAC permet d'automatiser les mouvements et les actions du module, le rendant autonome. Jusqu'à 75 commandes peuvent être mémorisées.

Exemple :

```

:1 #HIGH_SPEED := 3000
:2 MOVE_TO 12000
:3 WAIT 4000
:4 #V3 := #POSITION * 32000
:5 #OUTPUT := 2
:6 IF #INPUT_ANALOG > 40 JUMP 2
:7 MOVE_SPEED 4000
:8 #OUTPUT := 8
:9 JUMP 1
  
```

Plan d'encombrement:



MIDI INGENIERIE

Golf Park - Bâtiment F

1 rond-point du Général Eisenhower 31100 Toulouse France

T : 05 61 39 96 18 M : midi.ingenierie@hensoldt.fr

www.midi-ingenierie.com