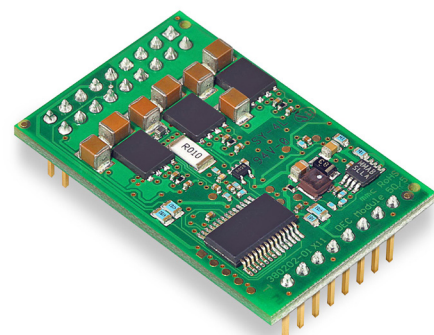


Le module DEC 50/5 (Digital EC Controller) est un amplificateur numérique à 1 quadrant (1-Q-EC) destiné à assurer la commande des moteurs à courant continu à commutation électronique (sans balais), à l'aide de capteurs à effet Hall jusqu'à une puissance de 250 W. Pour évaluer la position du rotor, il est impératif que les moteurs EC soient équipés de capteurs de positions (à effet Hall).



Caractéristiques:

- Régulateur de vitesse numérique (boucle fermée)
- Sélectionneur de vitesse numérique (boucle ouverte)
- Vitesse maximale: 80 000 tr/min (moteur avec 1 paire de pôles)
- Consigne de vitesse à l'aide d'une tension analogique externe (0 à +5 V)
- Selection de 3 plages de vitesse différentes
- Entrée «Direction» pour sélectionner le sens de rotation
- Entrée «Enable» pour activer l'étage final
- Limitation du courant réglable jusqu'à 10 A
- La sortie du moniteur de vitesse permet de surveiller la vitesse
- Affichage de l'état de fonctionnement par la sortie «Ready»
- Protection antiblocage (limitation du courant lors d'un blocage du moteur)
- Protection contre sous-tension, surtension et surcharge thermique
- Barrettes de connexion normalisées de 2.54 mm à enficher ou souder

Grâce à une large plage de tension de service comprise entre 6 et 50 VDC (5 VDC possible en option), le module DEC 50/5 peut être utilisé de manière polyvalente avec des alimentations différentes.

Le régulateur de vitesse PI robuste est idéal pour une mise en œuvre immédiate.

Ce module OEM miniaturisé et compétitif s'intègre facilement même dans les applications complexes.

Ainsi, le client peut développer ses propres appareils et, pour le système de commande, faire appel au module DEC 50/5 de maxon motor. Une carte d'évaluation complète est disponible pour la première mise en service.

Table de matières

1	Instructions de sécurité	2
2	Données techniques.....	3
3	Bornes de connexion du module DEC 50/5	5
4	Mise en service	6
5	Description des fonctions des entrées et sorties.....	7
6	Fonctions de protection	14
7	Schéma bloc.....	15
8	Dimensions.....	16
9	Accessoires (non compris dans la livraison)	16
10	Annexe «Guide de conception d'une carte-mère»	16

La version actuelle de cette notice d'utilisation est disponible sur Internet au format PDF sur le site www.maxonmotor.com (cliquez sur Services & Downloads, puis saisissez le numéro de référence 380200), ou bien dans la boutique en ligne de maxon motor, à l'adresse <http://shop.maxonmotor.com>.

1 Instructions de sécurité



Personnel qualifié

L'installation et la mise en service ne doivent être effectuées que par du personnel qualifié formé à cet effet.



Réglementation

L'utilisateur doit veiller à ce que l'amplificateur et les autres composants associés soient montés et connectés dans le respect de la réglementation en vigueur.



Découplage de la charge

Lors de la première mise en service, le moteur doit tourner à vide, la charge étant déconnectée.



Dispositifs de sécurité supplémentaires

Les appareils électroniques ne sont pas équipés de dispositifs de sécurité intégrés. Les machines et les installations doivent donc être associées à des dispositifs de surveillance et de sécurité indépendants des appareils. Il convient de veiller à ce que, en cas de problème (défaillance des appareils, erreur de l'opérateur, défaillance de l'unité de régulation et de commande, rupture de câble, etc.), des conditions de fonctionnement en toute sécurité puissent être garanties pour le moteur et la totalité de l'installation.



Réparations

Les réparations ne doivent être effectuées que par du personnel autorisé ou par le fabricant. Des interventions inappropriées peuvent se révéler extrêmement dangereuses pour l'utilisateur.



Danger de mort

Pendant l'installation du module DEC, veillez à ce qu'aucune partie de l'installation concernée ne soit sous tension. Une fois l'appareil sous tension, ne touchez pas les pièces conductrices.



Interventions sur le câblage

Mettez impérativement l'appareil hors tension avant toute intervention (connexion ou retrait) sur les contacts électriques.



Tension de service maximale

La tension de service doit être comprise entre 6 VDC et 55 VDC. Toute tension supérieure à 56 VDC ou inversion de polarité risque de détruire l'appareil.



Court-circuit et mise à la terre

L'amplificateur n'est pas protégé contre la liaison accidentelle à la terre ou au potentiel Gnd des bornes de connexion du moteur.



L'appareil contient des composants sensibles aux décharges électrostatiques (CSDE)

2 Données techniques

2.1 Caractéristiques électriques

Tension de service nominale $+V_{CC}$	6 à 50 VDC (5 VDC en option ¹)
Tension de service minimale absolue $+V_{CC \min}$	6 VDC (5 VDC en option ¹)
Tension de service maximale absolue $+V_{CC \max}$	55 VDC
Tension de sortie maximale.....	$0.95 \cdot V_{CC}$
Courant de sortie permanent I_{cont}	5 A
Courant de sortie maximal I_{max}	10 A
Fréquence d'horloge de l'étage final.....	46.8 kHz
Vitesse maximale (moteur avec 1 paire de pôles).....	80 000 tr/min

2.2 Entrées

Vitesse de consigne «Set value speed».....	Entrée analogique (0 à 5 V); Résolution: 1024 échelons
Activation de l'étage final «Enable».....	+2.4 à +55 V ($R_1 = 100 \text{ k}\Omega$) ou commutateur vers V_{CC}
Sens de rotation «Direction».....	+2.4 à +55 V ($R_1 = 100 \text{ k}\Omega$) ou commutateur vers V_{CC}
Plage de vitesse «DigIN1 ».....	+2.4 à +55 V ($R_{\text{pull-up}} = 47 \text{ k}\Omega$ à 5 V) ou commutateur vers Gnd
Plage de vitesse «DigIN2 ».....	+2.4 à +55 V ($R_{\text{pull-up}} = 47 \text{ k}\Omega$ à 5 V) ou commutateur vers Gnd
Limitation de courant «Set current limit».....	Résistance externe ($\frac{1}{16} \text{ W}$) contre Gnd
Capteurs Hall.....	«Capteur Hall 1», «Capteur Hall 2», «Capteur Hall 3»

2.3 Sortie

Moniteur de vitesse «Monitor n».....	Signal digital de sortie, 5 V ($R_O = 47 \text{ k}\Omega$)
État de fonctionnement «Ready».....	État de fonctionnement, 5 V ($R_O = 47 \text{ k}\Omega$)

2.4 Tensions de sortie

Tension de sortie +5 VDC « $V_{CC \text{ Hall}}$ ».....	+5 VDC, max. 35 mA
---	--------------------

2.5 Connexions moteur

Connexions moteur.....	«Enroulement moteur 1», «Enroulement moteur 2», «Enroulement moteur 3»
------------------------	--

2.6 Plage de température

Service.....	-10 ... +45°C
Stockage.....	-40 ... +85°C

2.7 Humidité

Sans condensation.....	20 ... 80%rH
------------------------	--------------

2.8 Fonctions de protection

Limitation de courant (cycle-by-cycle).....	réglable jusqu'à 10 A
Protection contre le blocage.....	Limitation de courant si l'arbre est bloquer
Protection contre les sous-tensions.....	se déclenche pour $V_{CC} < 6 \text{ VDC}$
Protection contre les surtensions.....	se déclenche pour $V_{CC} > 56 \text{ VDC}$
Protection contre les surcharges thermiques de l'étage final.....	se déclenche pour $T_{\text{étage final}} > 100^\circ\text{C}$

2.9 Caractéristiques mécaniques

Poids.....	env. 9 g
Dimensions (longueur x largeur x hauteur).....	43.18 x 27.94 x 12.7 mm
.....	1.7 x 1.1 x 0.5 pouce

2.10 Connexions

Connecteur mâle 1.....	2 x 9 pôles
.....	2 rangées, pas de 2.54 mm (0.1 pouce)
Connecteur mâle 2.....	8 pôles
.....	1 rangée, pas de 2.54 mm (0.1 pouce)

¹ Option 5V, voir la section «10.8.2 Tension de service +5V»

2.11 Normes

La conformité aux normes ci-dessous de l'appareil décrit a été contrôlée avec succès. Dans la pratique cependant, seul le système dans son ensemble (l'équipement opérationnel, composé de l'ensemble des différents composants que sont par exemple le moteur, le servo-contrôleur, le bloc d'alimentation, le filtre CEM, le câblage, etc.) peut être soumis à un contrôle CEM destiné à garantir que l'installation fonctionnera en toute sécurité.



Remarque importante:

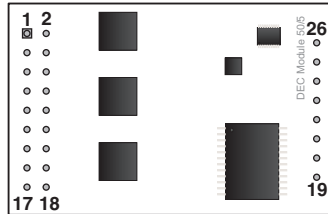
La conformité aux normes de l'appareil décrit n'induit pas que le système complet prêt à fonctionner est conforme à celles-ci. Pour que votre système complet puisse être conforme aux normes requises, il convient de lui faire subir un contrôle CEM approprié en tant qu'unité comprenant tous les composants.

ECompatibilité électromagnétique		
Normes génériques	CEI/EN 61000-6-2	Immunité pour les environnements industriels
	CEI/EN 61000-6-4	Émissions pour les environnements industriels
Normes appliquées	CEI/EN 61000-6-4 EN 55011 (CISPR11)	Perturbation électriques des équipements industriels
	CEI/EN 61000-4-3	Immunité aux champs électromagnétiques rayonnés aux fréquences radioélectriques >10 V/m
	CEI/EN 61000-4-4	Immunité aux transitoires électriques rapides en salves/burst ± 2 kV
	CEI/EN 61000-4-6	Immunité aux perturbations conduites, induites par des champs radioélectriques 10 Vrms
	CEI/EN 61000-4-8	Immunité au champ magnétique à la fréquence du réseau 30A/m

Diverses		
Normes relatives à la sécurité	UL File Number E172472, E92481 ou E76251; Circuit imprimé non équipé	
Fiabilité	MIL-HDBK-217F	Pronostic de fiabilité des appareils électroniques Environnement: sol, tempéré (GB) Température ambiante: 298 K (25 °C) Contrainte exercée sur les composants: conforme au schéma électrique et à la puissance nominale Temps moyen entre défaillances (MTBF): 1'434'315 heures

3 Bornes de connexion du module DEC 50/5

Vue de dessus



3.1 Affectation des broches

Broche	Signal	Description
1	W1	Enroulement moteur 1
2	W1	Enroulement moteur 1
3	W2	Enroulement moteur 2
4	W2	Enroulement moteur 2
5	W3	Enroulement moteur 3
6	W3	Enroulement moteur 3
7	+V _{CC}	Tension de service de 6 à 50 VDC
8	+V _{CC}	Tension de service de 6 à 50 VDC
9	Gnd	Masse
10	Gnd	Masse
11	V _{CC} Hall	Tension de sortie +5 VDC
12	n.c.	ne pas brancher
13	H1	Capteur Hall 1
14	Gnd	Masse
15	H2	Capteur Hall 2
16	Gnd	Masse
17	H3	Capteur Hall 3
18	Monitor n	Moniteur du vitesse
19	Ready	Signalisation d'état
20	DigIN1	Entrée numérique 1
21	DigIN2	Entrée numérique 2
22	Enable	Entrée de déblocage
23	Direction	Entrée de sens de rotation
24	Gnd	Masse
25	Set current limit	Entrée de limitation de courant
26	Set value speed	Entrée de consigne de vitesse

4 Mise en service

4.1 Alimentation électrique

Vous pouvez utiliser n'importe quelle alimentation électrique sous réserve qu'elle réponde aux exigences minimales énoncées ci-après. Pendant la mise en service et la mise au point, nous vous recommandons de séparer mécaniquement le moteur de la machine qu'il doit entraîner afin d'éviter tout dommage résultant d'un mouvement incontrôlé.

Puissance d'alimentation nécessaire

Tension de sortie nominale	6 VDC < V_{CC} < 50 VDC
Tension de sortie minimale absolue	6 VDC
Tension de sortie maximale absolue	55 VDC
Courant de sortie	selon la charge, max. 5 A en continue, max. 10 A en accélération brève

La tension d'alimentation nécessaire peut être calculée comme suit:

Valeurs connues

- ⇒ Couple en exploitation M_B [mNm]
- ⇒ Vitesse d'exploitation n_B [tr/min]
- ⇒ Tension nominale du moteur U_N [V]
- ⇒ Vitesse du moteur à vide pour U_N , n_0 [tr/min]
- ⇒ Pente vitesse/couple du moteur $\Delta n/\Delta M$ [tr/min/mNm]

Valeur cherchée

- ⇒ Tension d'alimentation V_{CC} [V]

Solution

$$V_{CC} = \frac{U_N}{n_0} \cdot \left(n_B + \frac{\Delta n}{\Delta M} \cdot M_B \right) \cdot \frac{1}{0.95} + 0.3V$$

Choisissez une alimentation capable de fournir la tension sous charge ainsi calculée. Dans la relation ci-dessus est tenu compte d'une modulation max. du PWM de 95 % ainsi que d'une chute de tension de 0.3 VDC à l'étage final (à courant de sortie maximum).

Vitesse atteignable avec la tension d'alimentation choisie:

$$n_B = 0.95 \cdot \left[(V_{CC} - 0.3V) \cdot \frac{n_0}{U_N} \right] - \left[\frac{\Delta n}{\Delta M} \cdot M_B \right]$$

Remarque

- ⇒ En freinage, l'alimentation doit pouvoir absorber l'énergie en retour (dans un condensateur de charge, par exemple).
- ⇒ La protection contre les sous-tensions éteint le module DEC 50/5 dès que la tension d'alimentation V_{CC} tombe en deçà de 6 V. En cas de tension d'alimentation basse, il convient donc de prendre en compte la chute de tension sur les câbles d'alimentation.

5 Description des fonctions des entrées et sorties

5.1 Entrées

5.1.1 Plage de vitesse et changement de mode avec «DigIN1» et «DigIN2»

Les entrées numériques «DigIN1» [20] et «DigIN2» [21] permettent de prédéfinir le mode de fonctionnement (sélectionneur de vitesse ou régulateur de vitesse), ainsi que la plage de vitesse en mode régulateur.

DigIN1	DigIN2	Type de moteur		
		1 paire de pôles	4 paire de pôles	8 paire de pôles
0	0	Mode sélectionneur de vitesse, 0 à 95 % PWM selon la tension réglée sur l'entrée «Set value speed»		
1	0	500...5 000 tr/min	125...1 250 tr/min	62...625 tr/min
0	1	500...20 000 tr/min	125...5 000 tr/min	62...2 500 tr/min
1	1	500...80 000 tr/min	125...20 000 tr/min	62...10 000 tr/min

Remarque

⇒ En cas de modification de niveau sur les entrées numériques «DigIN1» [20] et «DigIN2» [21], les nouvelles valeurs ne seront prises en compte qu'après une opération Disable-Enable.

Si la borne « DigIN » n'est pas connectée ou si elle est reliée à une tension supérieure à 2.4 V, l'entrée numérique est activée.

Logique 1	Entrée non connectée Tension d'entrée > 2.4 V	Entrée activée
-----------	--	----------------

Si la borne « DigIN » est reliée au potentiel Gnd ou à une tension inférieure à 0,8 V, l'entrée numérique est désactivée

Logique 0	Entrée sur Gnd Tension d'entrée < 0.8 V	Entrée non activée
-----------	--	--------------------

Les entrées «DigIN1» et «DigIN2» sont protégées contre les surtensions.

Entrée numérique 1	Broche numéro [20] «DigIN1»
Entrée numérique 2	Broche numéro [21] «DigIN2»
Plage de la tension d'entrée	0 à +5 V
Impédance d'entrée	47 kΩ résistance de pull-up contre 5 V
Protection permanente contre les surtensions	-55 à +55 V

5.1.2 Valeur de consigne «Set value speed»

L'entrée «Set value speed» [26] permet de mettre la consigne de vitesse par une tension analogique externe.

Par l'intermédiaire des niveaux des signaux des entrées numériques DigIN1 [20] et DigIN2 [21], il est possible de prédéfinir la plage de vitesse souhaitée.

DigIN1	DigIN2	Type de moteur		
		1 paire de pôles	4 paire de pôles	8 paire de pôles
0	0	Mode sélectionneur de vitesse, 0...95 % PWM selon la tension réglée sur l'entrée «Set value speed»		
1	0	500...5 000 tr/min	125...1 250 tr/min	62...625 tr/min
0	1	500...20 000 tr/min	125...5 000 tr/min	62...2 500 tr/min
1	1	500...80 000 tr/min	125...20 000 tr/min	62...10 000 tr/min

Remarque

⇒ En cas de modification de niveau sur les entrées numériques «DigIN1» [20] et «DigIN2» [21], les nouvelles valeurs ne seront prises en compte qu'après une opération Disable-Enable.

Tension de consigne	Description de la fonction
0 V à 0.1 V	Fonctionnement avec la vitesse minimale
0.1 V à 5.0 V	Réglage de la vitesse linéaire

La vitesse actuelle se calcule comme suit:

Valeurs connues

- ⇒ Vitesse minimale selon tableau ci-dessus n_{\min} [tr/min]
- ⇒ Vitesse maximale selon tableau ci-dessus n_{\max} [tr/min]
- ⇒ Tension de consigne V_{set} [V] ou vitesse n [tr/min]

Valeur recherchée

⇒ Vitesse n [tr/min]

Solution

$$n = \left[\frac{V_{\text{set}} - 0.1[V]}{4.9[V]} \cdot (n_{\max} - n_{\min}) \right] + n_{\min}$$

Valeur recherchée

⇒ Tension de consigne V_{set} [V]

Solution

$$V_{\text{set}} = \left(\frac{n - n_{\min}}{n_{\max} - n_{\min}} \cdot 4.9[V] \right) + 0.1[V]$$

L'entrée «Set value speed» est protégée contre les surtensions.

Entrée de consigne de vitesse	Broche numéro [26] «Set value speed»
Plage de la tension d'entrée	0 à +5 V (Référence: Gnd)
Résolution	1024 échelons (4.88 mV)
Impédance d'entrée	107 kΩ (dans la plage 0 à +5 V)
Protection permanente contre les surtensions	-55 ... +55 V



La vitesse de modification de la valeur de consigne du signal est limitée en interne par une fonction de rampe. La vitesse maximum de la plage de vitesse choisie est atteinte en une durée nominale de 1 s. La durée nominale diminue en conséquence lorsque la vitesse maximum choisie est réduite.

Valeur de consigne sélectionnée via modulation de largeur d'impulsion (MLI)

La valeur de consigne de la vitesse peut être pré-réglée avec un signal MLI à fréquence et amplitude fixes, ou avec une tension analogique de consigne. La modification souhaitée est obtenue en variant le rapport cyclique entre 0 et 100%. La vitesse qui en résulte dépend à la fois de l'amplitude et du rapport cyclique. La valeur moyenne de la tension MLI appliquée correspond au signal analogique d'entrée de la consigne de vitesse.

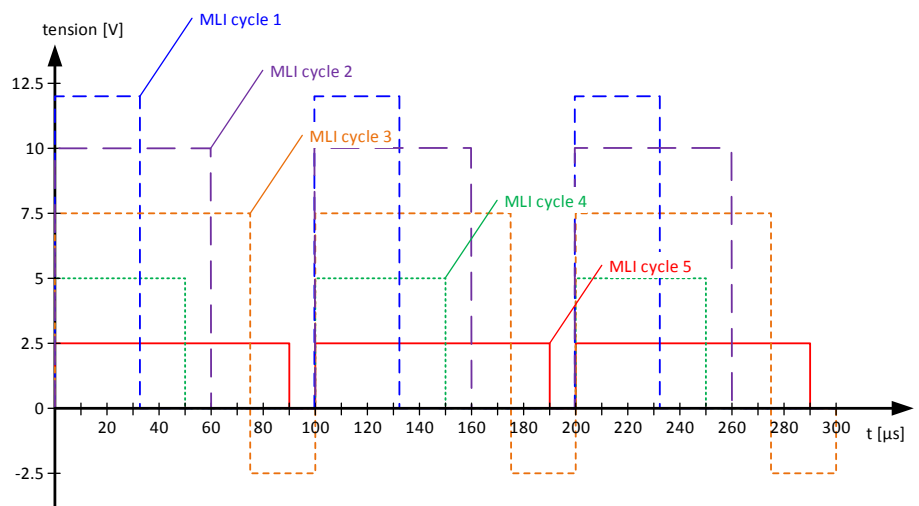
Tension d'entrée nominale MLI	0...5 V
Tension maximum d'entrée MLI	-55...+55 V
Plage de fréquence MLI	500 Hz...20 kHz
Plage de modulation maximale MLI	0...100%
Protection permanente contre les surtensions	-55...+55 V

Exemples:

Type de moteur: 1 paire de pôles

Plage de vitesse: 500...20'000 tr/min

$$n = \left[\frac{V_{set} - 0.1[V]}{4.9[V]} \cdot (n_{max} - n_{min}) \right] + n_{min}$$



MLI cycle 1: 33 % MLI @ 0 V ... 12 V → 4.0 V → 16'020 tr/min

MLI cycle 2: 60 % MLI @ 0 V ... 10 V → 6 V limitée à 5 V (max. tension d'entrée) → 20'000 tr/min

MLI cycle 3: 75 % MLI @ -2.5 V ... 7.5 V → 5.0 V → 20'000 tr/min

MLI cycle 4: 50 % MLI @ 0 V ... 5 V → 2.5 V → 10'051 tr/min

MLI cycle 5: 90 % MLI @ 0 V ... 2.5 V → 2.25 V → 9'056 tr/min

5.1.3 Activation de l'étage final «Enable»

Activation (Enable) ou désactivation (Disable) de l'étage final.

Si la broche «Enable» est connectée à une tension supérieure à 2.4 V, l'amplificateur est activé (Enable). En phase d'accélération, une rampe de vitesse est appliquée.

Enable	Tension d'entrée > 2.4 V	Le moteur tourne, étage final actif
--------	--------------------------	-------------------------------------

Si la broche «Enable» est déconnectée ou reliée à un potentiel Gnd, l'étage final devient fortement résistif (Disable), et l'arbre moteur s'arrête naturellement.

Disable	Entrée non connectée Entrée sur Gnd Tension d'entrée < 0.8 V	Etage final désactivé
---------	--	-----------------------

L'entrée «Enable» est protégée contre les surtensions.

Activation de l'étage final	Broche numéro [22] «Enable»
Plage de la tension d'entrée	0 à +5 V
Impédance d'entrée	100 k Ω (dans la plage 0 à +5 V)
Protection permanente contre les surtensions	-55 à +55 V
Délai	max. 40 ms

5.1.4 Sens de rotation «Direction»

L'entrée «Direction» détermine le sens de rotation de l'arbre du moteur. Un changement de niveau provoque le freinage de l'arbre moteur suivant une rampe jusqu'à l'arrêt, puis l'accélération en sens inverse suivant une rampe de vitesse jusqu'à atteindre de nouveau la vitesse prescrite.

Si la borne «Direction» est déconnectée ou reliée au potentiel Gnd, l'arbre moteur tourne dans le sens des aiguilles d'une montre.

CW	Entrée non connectée Entrée sur Gnd Tension d'entrée < 0.8 V	Sens des aiguilles d'une montre
----	--	---------------------------------

Si l'entrée «Direction» est soumise à une tension supérieure à 2.4 V, l'arbre moteur tourne dans le sens inverse des aiguilles d'une montre.

CCW	Tension d'entrée > 2.4 V	Sens inverse des aiguilles d'une montre
-----	--------------------------	---

L'entrée «Direction» est protégée contre les surtensions.

Sens de rotation	Broche numéro [23] «Direction»
Plage de la tension d'entrée	0 à +5 V
Impédance d'entrée	100 k Ω (dans la plage 0 à +5 V)
Protection permanente contre les surtensions	-55 à +55 V
Délai	max. 40 ms

5.1.5 Limitation de courant «Set current limit»

L'entrée de limitation de courant «Set current limit» permet de régler la limitation du courant sur une plage allant de 0.5 à 10 A.

Le courant réglé sur l'entrée «Set current limit» demeure à cette valeur pour une durée illimitée.

Remarque:

- ⇒ La valeur de limitation doit être inférieure au courant nominal (courant de charge permanent maximal) du moteur (ligne 6 du catalogue maxon).

Limitation de courant	Broche numéro [25] «Set current limit»
Masse de référence	Broche numéro [24] «Gnd»

Pour le paramétrage de la valeur de limitation de courant souhaitée, une résistance externe (d'au moins 62.5 mW) est appliquée entre la broche [25] d'entrée de limitation de courant «Set current limit», et la broche [24] de masse «Gnd».

Valeur de limitation du courant	Valeur de résistance (série E24)
10 A	non connectée
9 A	220 kΩ
8 A	91 kΩ
7 A	56 kΩ
6 A	36 kΩ
5 A	24 kΩ
4 A	16 kΩ
3 A	10.0 kΩ
2 A	5.6 kΩ
1 A	2.7 kΩ
0.5 A	1.2 kΩ

5.1.6 Entrées de capteurs Hall

Les capteurs à effet Hall servent à détecter la position et la vitesse actuelle du rotor.

Les entrées de capteur Hall sont protégées contre les surtensions.

Capteur Hall 1	Broche numéro [13] «Capteur Hall 1»
Capteur Hall 2	Broche numéro [15] «Capteur Hall 2»
Capteur Hall 3	Broche numéro [17] «Capteur Hall 3»
Plage de la tension d'entrée	0 à +5 V
Impédance d'entrée	22 kΩ résistance de pull-up vers 5 V
Niveau de tension bas «low»	max. 0.8 V
Niveau de tension haut «high»	min. 2.4 V
Protection permanente contre les surtensions	-30 à +30 V

Convient pour les circuits intégrés des capteurs Hall avec bascule Schmitt et sorties à collecteur ouvert.

5.2 Sorties

5.2.1 Tension de sortie +5 VDC «V_{cc} Hall»

Une tension interne auxiliaire de +5 VDC est fournie pour:

- ⇒ L'alimentation des capteurs Hall
- ⇒ L'alimentation des potentiomètres de consigne externes (valeur recommandée: 10 kΩ)
- ⇒ La commande des entrées «Enable» et «Direction»

La sortie bénéficie d'une protection contre les courts-circuits.

Tension de sortie +5 VDC	Broche numéro [11] «V _{cc} Hall»
Masse de référence	Broche numéro [14] «Gnd»
Tension de sortie	+5 VDC ± 5 %
Courant de sortie maximum	35 mA

5.2.2 Moniteur de vitesse «Monitor n»

Le régime réel de l'arbre du moteur peut être surveillé sur la sortie «Monitor n» de l'électronique. Le régime réel est disponible sous la forme d'un signal numérique (high/low).

La sortie bénéficie d'une protection contre les courts-circuits.

Moniteur de vitesse	Broche numéro [18] «Monitor n»
Plage de tension de sortie	0 à +5 V
Résistance d'isolation	47 kΩ

Valeurs connues

- ⇒ Nombre de paires de pôles z_{pol}
- ⇒ Fréquence à la «Monitor n»-Sortie [Hz] ou Vitesse n [tr/min]

Valeur recherchée

⇒ Fréquence à la «Monitor n» [Hz]

Valeur recherchée

⇒ Vitesse n [tr/min]

Solution

$$f_{Monitor\ n} = \frac{n \cdot z_{pol}}{20} \quad [Hz]$$

Solution

$$n = \frac{f_{Monitor\ n} \cdot 20}{z_{pol}} \quad [min^{-1}]$$

5.2.3 Signalisation d'état «Ready»

Le signal d'état «Ready» indique l'état „prêt“ ou l'état de défaut à la commande de niveau supérieur.

Normalement, c'est-à-dire en l'absence de défaut, la sortie est commutée sur 5 V.

Prêt (aucun défaut)	5 V
---------------------	-----

En cas de défaut, la sortie est commutée sur Gnd.

Défaut (non prêt au fonctionnement)	0 V (Gnd)
-------------------------------------	-----------

Etats de défaut possibles:

⇒ **Sous-tension**

Défaut signalé lorsque la tension de service $+V_{cc}$ est inférieure à 6 VDC. Pour réinitialiser cet état de défaut, il faut que l'amplificateur soit désactivé (Disable) et que la tension de service $+V_{cc}$ repasse au-dessus de 6 VDC.

⇒ **Surtension**

Défaut signalé lorsque la tension de service $+V_{cc}$ dépasse 56 VDC. Pour réinitialiser cet état de défaut, il faut que l'amplificateur soit désactivé (Disable) et que la tension de service $+V_{cc}$ repasse au-dessous de 54 VDC.

⇒ **Température trop élevée**

Défaut signalé lorsque la température de l'étage final dépasse 100°C. Pour réinitialiser cet état de défaut, il faut que l'amplificateur soit désactivé (Disable) et que la température de l'étage final retombe au-dessous de 80°C.

⇒ **Signaux de capteurs Hall incorrects**

Lors de la mise sous tension, la commande détecte un état incorrect au niveau des entrées de capteurs Hall. Pour réinitialiser cet état de défaut, il faut que l'amplificateur soit désactivé (Disable) et que les capteurs Hall soient correctement câblés.

La sortie bénéficie d'une protection contre les courts-circuits.

Signalisation d'état	Broche numéro [19] «Ready»
Plage de tension de sortie	0 à +5 V
Résistance de sortie	47 k Ω

6 Fonctions de protection

6.1 Surveillance des sous-tensions

Si la tension de service ($+V_{cc}$) devient inférieure au seuil de 6 VDC, l'étage final est désactivé.

Pour réinitialiser cet état de défaut, il faut que l'amplificateur soit désactivé (Disable) et que la tension de service ($+V_{cc}$) repasse au-dessus de 6 VDC.

6.2 Surveillance des surtensions

Si la tension de service ($+V_{cc}$) dépasse le seuil de 56 VDC, l'étage final est désactivé.

Pour réinitialiser cet état de défaut, il faut que l'amplificateur soit désactivé (Disable) et que la tension de service ($+V_{cc}$) repasse au-dessous de 54 VDC.

6.3 Protection thermique contre les surcharges

Si la température de l'étage final dépasse le seuil de 100°C, l'étage final est désactivé.

Pour réinitialiser cet état de défaut, il faut que l'amplificateur soit désactivé (Disable) et que la température de l'étage final retombe au-dessous de 80°C.

6.4 Signaux de capteurs Hall incorrects

S'il existe des états incorrects au niveau des entrées de capteurs Hall, l'état final est désactivé.

Pour réinitialiser cet état de défaut, il faut que l'amplificateur soit désactivé (Disable) et que les capteurs Hall soient correctement câblés.

6.5 Protection contre le blocage

Si l'arbre moteur se bloque, le courant est limité à la limitation de courant définie par l'entrée «Set current limit».

Remarque

⇒ La protection contre le blocage ne génère aucune signalisation de défaut sur la sortie «Ready».

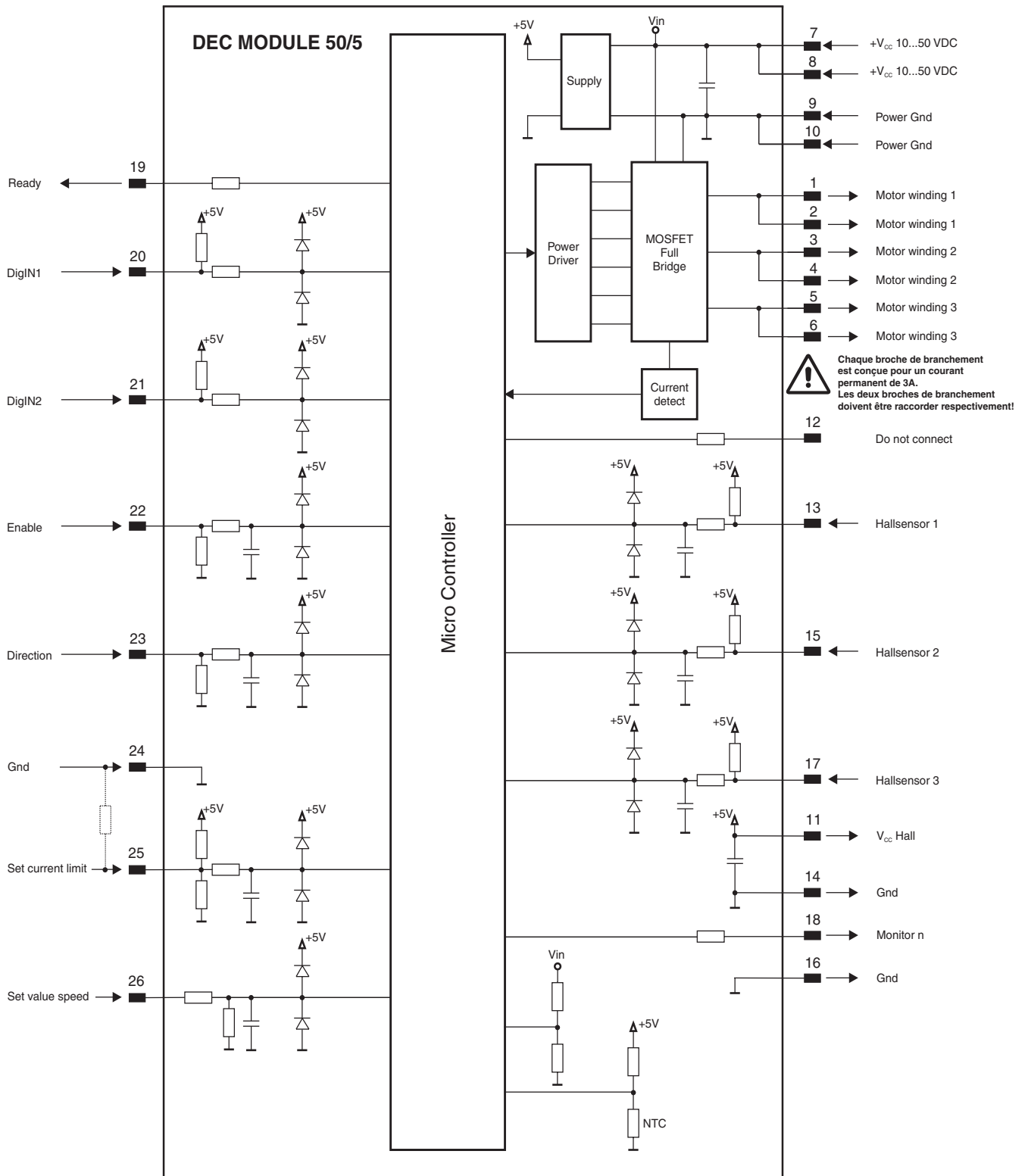
6.6 Limitation de courant

Le courant de moteur est limité cycliquement à la valeur réglée sur l'entrée «Set current limit», qui se situe dans une plage de 0.5 à 10 A (Voir la section [«5.1.5 Limitation de courant «Set current limit»»](#))

Remarque

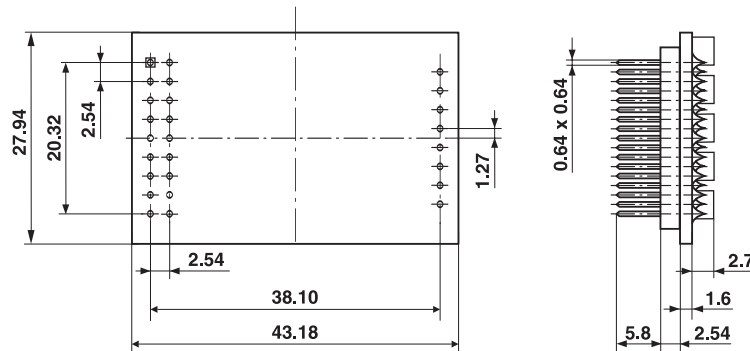
⇒ La limitation de courant ne génère aucune signalisation de défaut sur la sortie «Ready».

7 Schéma bloc



8 Dimensions

Mesures en [mm]



9 Accessoires (non compris dans la livraison)

Référence de commande maxon motor	Description
370652	Carte d'évaluation du module DEC

10 Annexe «Guide de conception d'une carte-mère»

10.1 Introduction

Le Guide de conception d'une carte-mère fournit de nombreuses informations à propos de l'intégration du module DEC 50/5 sur une carte électronique. Il inclut également des recommandations sur les composants externes éventuellement nécessaires, des conseils de layout, l'affectation des bornes de connexion et des exemples de circuits.



Avertissement:

Le développement d'une carte électronique requiert une qualification spécifique et ne doit être effectué que par des électroniciens chevronnés.

Ce guide est un simple outil d'aide et ne prétend pas être exhaustif. Si vous le souhaitez, maxon motor ag peut vous faire une proposition de fabrication de cartes-mères spécifique à votre application.

10.2 Composants externes

10.2.1 Connecteurs femelles

La connectique du module DEC 50/5 permet deux types de montage différents : le module peut être enfiché sur un connecteur femelle ou soudé directement sur une carte électronique.

Recommandations concernant les connecteurs femelles:

Caractéristiques:

- Connecteurs femelles droits, acceptent des connecteurs mâles de 0.63 x 0.63 mm, pas de 2.54 mm, 3A, contacts en or ou en laiton

Connecteurs femelles 8 pôles, 1 rangée:

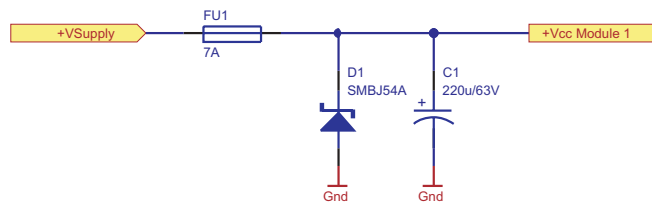
- Preci-Dip 801-87-008-10-001101
- Samtec SSW-108-01-F-S
- Harwin M20-7820842

Connecteurs femelles 9 pôles, 2 rangées:

- Preci-Dip 803-87-018-10-001101
- Samtec SSW-109-01-F-D
- Harwin M20-7830942

10.2.2 Tension d'alimentation

Pour assurer la protection du module DEC, il est recommandé d'équiper la ligne d'alimentation d'un fusible externe, d'une diode TVS et d'un condensateur.



Fusible FU1:

Pour assurer la protection contre l'inversion de polarité, un fusible d'entrée est nécessaire. Le fusible plus la diode TVS empêchent l'inversion du flux de courant.

Recommandations concernant le fusible:

- Kit OMNI-BLOK® Littlefuse série 154 comprenant des fusibles SMD NANO²® :
154007. ,7 A à action très rapide

Diode TVS D1:

Pour assurer la protection contre les surtensions générées par des tensions transitoires ou la réinjection de l'énergie de freinage, il convient de connecter une diode TVS (Transient Voltage Suppressor) au câble de distribution.

Recommandations concernant la diode TVS:

- Vishay SMBJ54A
 $U_R=54\text{ V}$, $U_{BR} = 60.0...66.3\text{ V @ }1\text{mA}$, $U_C = 87.1\text{ V @ }6.9\text{ A}$
- Diotec P6SMBJ54A
 $U_R=54\text{ V}$, $U_{BR} = 60.0...66.6\text{ V @ }1\text{mA}$, $U_C = 87.1\text{ V @ }6.9\text{ A}$

Condensateur C1:

Le module DEC peut fonctionner sans condensateur externe.

Cependant, pour réduire encore davantage les ondulations de tension, il est possible d'ajouter un condensateur en électrolyte à la ligne d'alimentation.

Recommandations concernant le condensateur:

- Panasonic EEUF1J221S
tension nominale 63V, capacité 220 μF , courant 1285 mA
- Rubycon 63ZL220M10X23
tension nominale 63V, capacité 220 μF , courant 1120 mA
- Nichicon UPM1J221MHD
tension nominale 63V, capacité 220 μF , courant 1300 mA

10.2.3 Piste conductrice moteur

Le module DEC 50/5 ne possède pas de bobine d'inductance moteur interne. Pour la plupart des moteurs et applications, aucune bobine d'inductance supplémentaire n'est nécessaire. Cependant, si la tension d'alimentation ($+V_{CC}$) est élevée et l'inductance de connexion très petite, l'ondulation du courant moteur peut atteindre des valeurs trop importantes, provoquant un échauffement indésirable du moteur et un comportement de régulation instable.

L'inductance de connexion minimale nécessaire par phase peut être calculée à l'aide de la formule suivante:

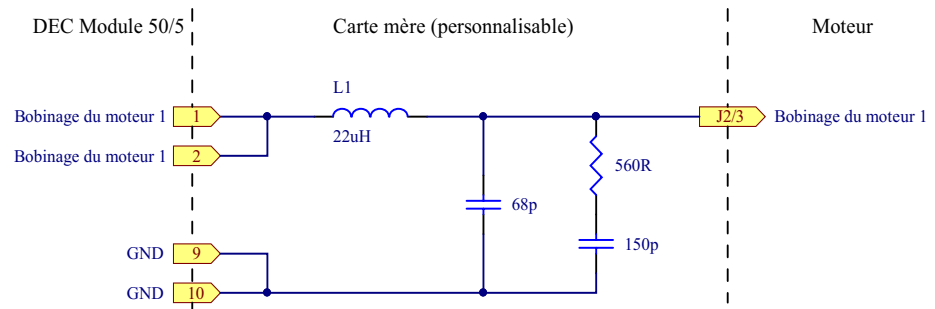
$$L_{Phase} \geq \frac{1}{2} \cdot \left(\frac{V_{CC}}{6 \cdot f_{PWM} \cdot I_N} - 0.3 \cdot L_{Motor} \right)$$

L_{Phase} [H]	Inductance externe supplémentaire par phase
V_{CC} [V]	Tension d'alimentation + V_{CC}
f_{PWM} [Hz]	Fréquence d'horloge de l'étage final = 46 800 Hz
I_N [A]	Courant nominal du moteur (ligne 6 du catalogue maxon)
L_{Motor} [H]	Inductance de connexion phase-phase (caractéristiques moteur du catalogue)

Si le résultat du calcul est négatif, un self supplémentaire est nécessaire. D'un autre côté, un self peut aussi être utile dans un contexte de composants filtrants supplémentaires destinés à réduire les perturbations électromagnétiques.

Un self supplémentaire doit présenter un blindage électromagnétique, un courant de saturation élevé, un courant nominal supérieur au courant de service continu du moteur et émettre des pertes réduites. L'exemple de câblage suivant correspond à une inductance supplémentaire de 22 μ H. Si l'inductance supplémentaire requise doit différer de cette valeur, les composants filtrants doivent être modifiés en conséquence.

Si vous avez besoin d'aide pour configurer le filtre, contactez l'assistance maxon à l'adresse <http://support.maxonmotor.com>.



Câblage bobinage moteur 1 (dans le principe, s'applique aussi aux bobinages 2 & 3)

Recommandations concernant les bobines d'inductance moteur:

- Würth Elektronik WE-PD-XXL 7447709220
 $L_N = 22 \mu\text{H}$, $R_{DC} = 23.3 \text{ m}\Omega$, $I_{DC} = 5.3 \text{ A}$, $I_{sat} = 6.5 \text{ A}$, blindée
- Coiltronics DR127-220
 $L_N = 22 \mu\text{H}$, $R_{DC} = 39.1 \text{ m}\Omega$, $I_{DC} = 4.0 \text{ A}$, $I_{sat} = 7.6 \text{ A}$, blindée
- Würth Elektronik WE-PD-XXL 7447709150
 $L_N = 15 \mu\text{H}$, $R_{DC} = 21 \text{ m}\Omega$, $I_{DC} = 6.5 \text{ A}$, $I_{sat} = 8.0 \text{ A}$, blindée
- Sumida CDRH129RNP-150MC
 $L_N = 15 \mu\text{H}$, $R_{DC} = 16 \text{ m}\Omega$, $I_{DC} = 6.0 \text{ A}$, $I_{sat} > 6.0 \text{ A}$, blindée
- Coiltronics DR127-150
 $L_N = 15 \mu\text{H}$, $R_{DC} = 25 \text{ m}\Omega$, $I_{DC} = 5.0 \text{ A}$, $I_{sat} = 9.7 \text{ A}$, blindée
- Bourns SRR1280-150M
 $L_N = 15 \mu\text{H}$, $R_{DC} = 28 \text{ m}\Omega$, $I_{DC} = 5.2 \text{ A}$, $I_{sat} > 5.2 \text{ A}$, blindée
- Würth Elektronik WE-PD-XL 744770115
 $L_N = 15 \mu\text{H}$, $R_{DC} = 24 \text{ m}\Omega$, $I_{DC} = 5.0 \text{ A}$, $I_{sat} = 6.0 \text{ A}$, blindée
- Sumida CDR127/LDNP-150M
 $L_N = 15 \mu\text{H}$, $R_{DC} = 20 \text{ m}\Omega$, $I_{DC} = 5.7 \text{ A}$, $I_{sat} > 5.7 \text{ A}$, blindée

10.3 Conseils de conception

Les conseils qui suivent vous aideront à mettre au point une carte-mère spécifique à une application et garantir ainsi une mise en œuvre correcte du module DEC 50/5.

10.3.1 Masse

Tous bornes de masse (Gnd) sont connectées en interne sur le module DEC (même potentiel). En règle générale, il convient de prévoir un plan de masse (ground plane) sur la carte-mère et de raccorder les deux broches de masse ([9], [10], [14], [16] et [24]) à la masse de la tension d'alimentation à l'aide d'une piste conductrice large.

Broche	Signal	Description
9	Gnd	Masse
10	Gnd	Masse
14	Gnd	Masse
16	Gnd	Masse
24	Gnd	Masse

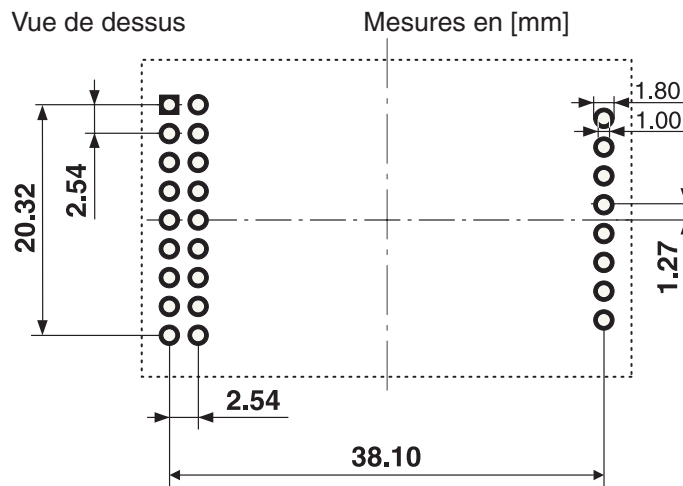
Si un potentiel de terre est présent ou prescrit, le plan de masse doit être raccordé à ce potentiel avec un ou plusieurs condensateurs. Des condensateurs céramique de 47 nF et 100 V sont proposés.

10.3.2 Layout

Règles de layout de la carte-mère:

- Broches de connexion [7] et [8] tension d'alimentation $+V_{CC}$: ces broches doivent être raccordées au fusible à l'aide d'une piste conductrice large.
- Broches de connexion [9], [10], [14], [16] et [24] masse : ces broches doivent être raccordées à la masse de la tension d'alimentation à l'aide d'une piste conductrice large.
- La largeur et l'épaisseur de la couche de cuivre des pistes conductrices d'alimentation et de moteur dépendent du courant nécessaire dans l'application. Un minimum de 75 mil pour la largeur de la piste conductrice et de 70 μm pour l'épaisseur de la couche de cuivre est recommandé.

10.4 Encombrement pour THT



10.5 Affectation des connexions

Voir le chapitre [«3 Connexions du module DEC 50/5»](#)

10.6 Données techniques

Voir le chapitre [«2 Données techniques»](#)

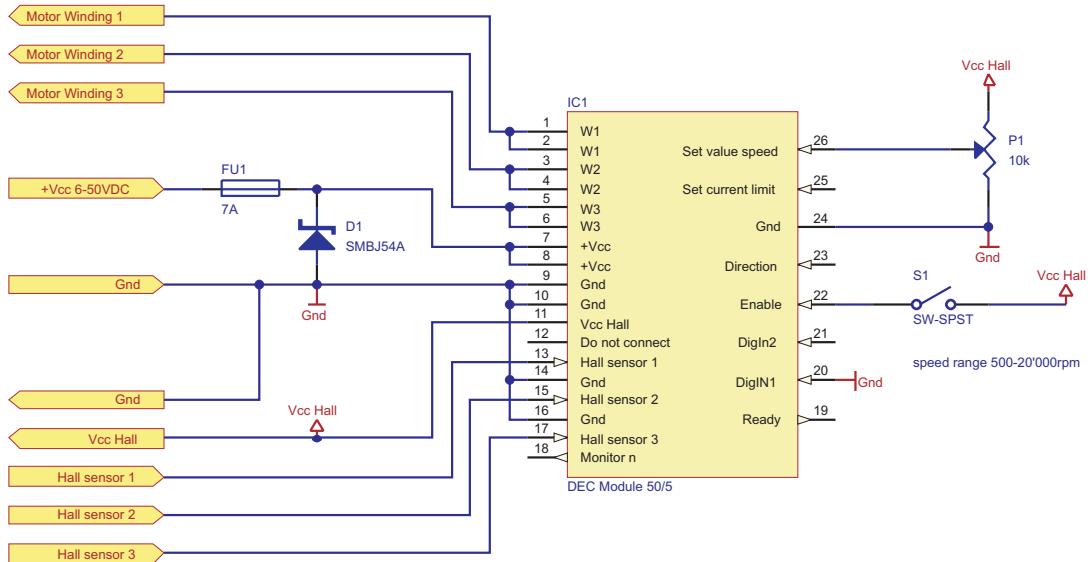
10.7 Dimensions

Voir le chapitre [«8 Dimensions»](#)

10.8 Exemples de schémas de raccordement

10.8.1 Circuit minimum

Tension d'alimentation (6 à 50 VDC), moteur EC avec capteurs Hall, potentiomètre de vitesse externe (10 k Ω) et un commutateur de déblocage, régulateur de vitesse sur une plage de 500 à 20 000 tr/min.



10.8.2 Tension de service basse +5V

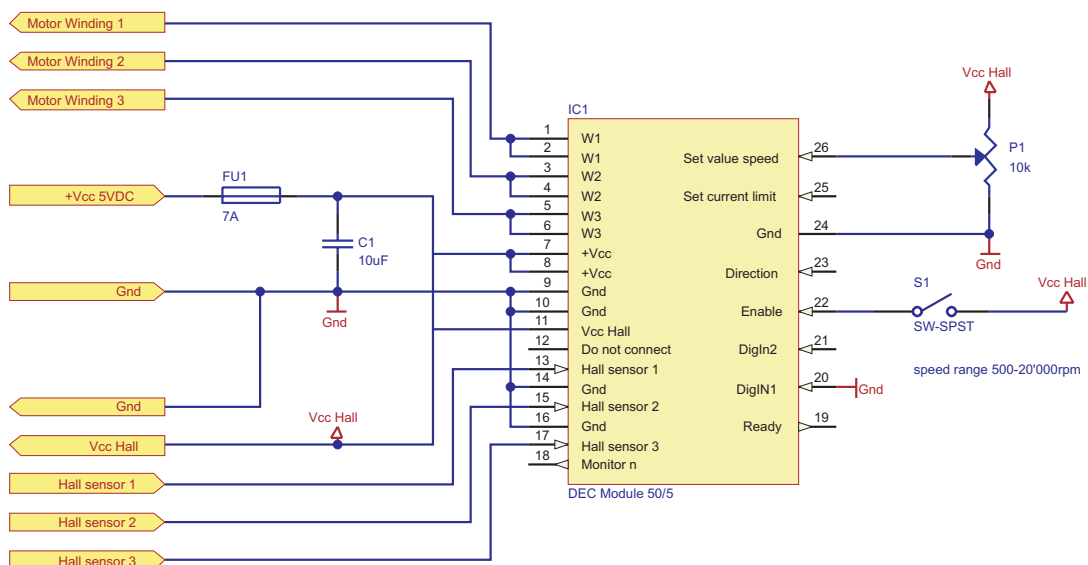
En option, il est possible d'exploiter le module DEC 50/5 avec une tension de service de seulement +5 VDC. Dans ce cas, la source d'alimentation +5 VDC externe doit impérativement être raccordée à la fois aux broches de connexion [7;8] «+V_{CC}» et [11] «V_{CC} Hall».

Ce câblage permet de fournir la tension d'alimentation +5 VDC interne nécessaire à partir d'une source externe.

Avertissement:



La tension de service raccordée doit être comprise exclusivement entre +4.75 VDC et +5.25 VDC. Toute tension supérieure à +5.5 VDC ou inversion de polarité risque de détruire le module.



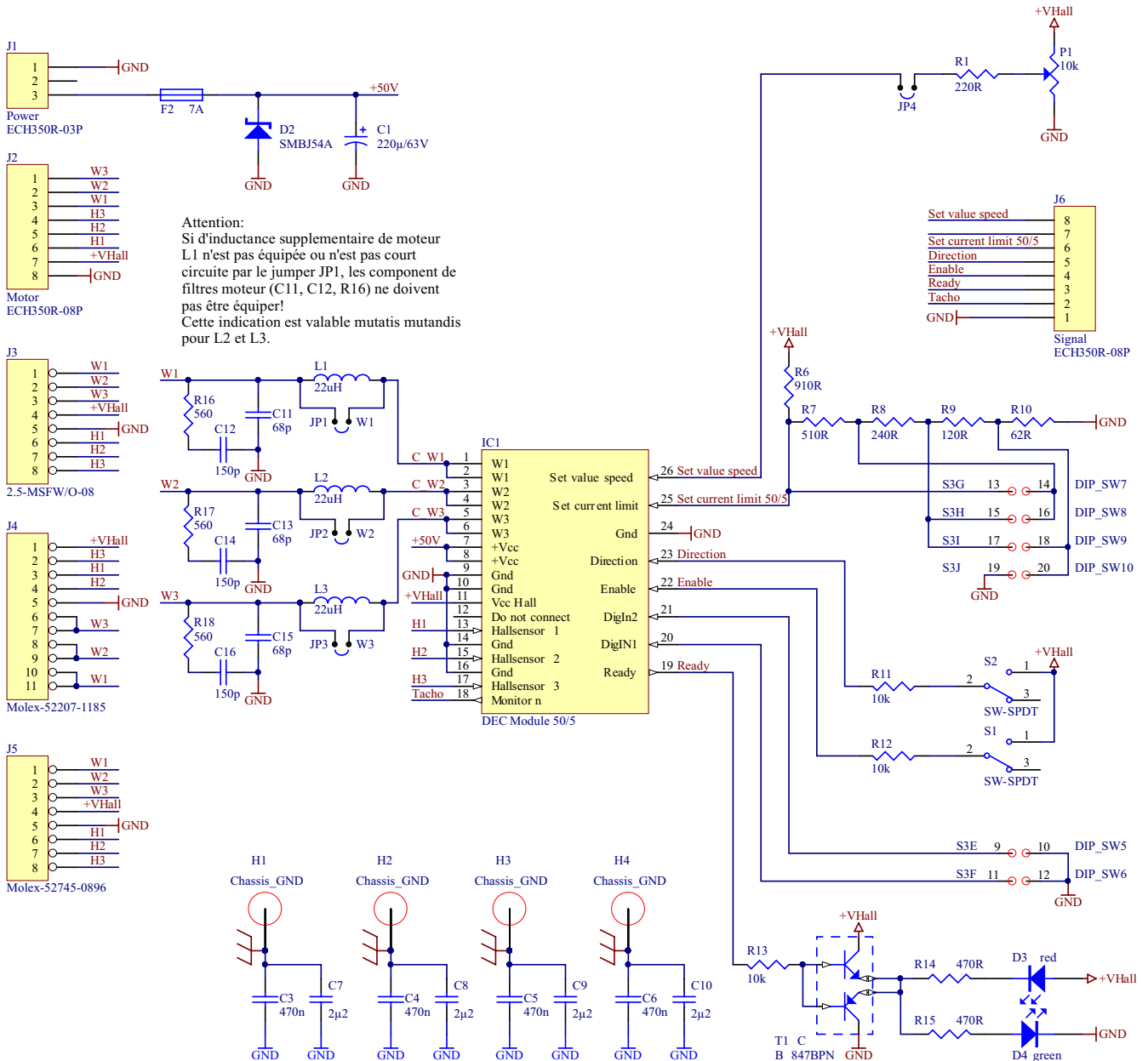
10.8.3 Circuit maximum selon la carte

« DEC Module Evaluation Board », référence de commande 370652

maxon motor propose un kit de démarrage sous la forme d'une carte d'évaluation pour un système mono-axe.

La référence de commande de la carte « DEC Module Evaluation Board » est 370652:

Schéma de circuit de la carte d'évaluation:



Attention:
Si d'inductance supplémentaire de moteur L1 n'est pas équipée ou n'est pas court circuité par le jumper JP1, les composants de filtres moteur (C11, C12, R16) ne doivent pas être équipés!
Cette indication est valable mutatis mutandis pour L2 et L3.

Set current limit 50/5 (examples)

	DIP-SW 7	DIP-SW 8	DIP-SW 9	DIP-SW 10
1.3 A	ON	ON	ON	OFF
2.3 A	ON	ON	OFF	ON
4.2 A	ON	OFF	ON	ON
6.3 A	ON	OFF	OFF	OFF
7.2 A	OFF	ON	ON	ON
10 A	OFF	OFF	OFF	OFF

DIP-SW 5 DigIN2	DIP-SW 6 DigIN1	Speedrange 1 pole pair	4 pole pairs	8 pole pairs
ON	ON	Open loop speed control, 0...95% PWM		
ON	OFF	500...5'000 rpm	125...1'250 rpm	62...625 rpm
OFF	ON	500...20'000 rpm	125...5'000 rpm	62...2'500 rpm
OFF	OFF	500...80'000 rpm	125...20'000 rpm	62...10'000 rpm

Image de la carte d'évaluation avec DEC Module 50/5:

