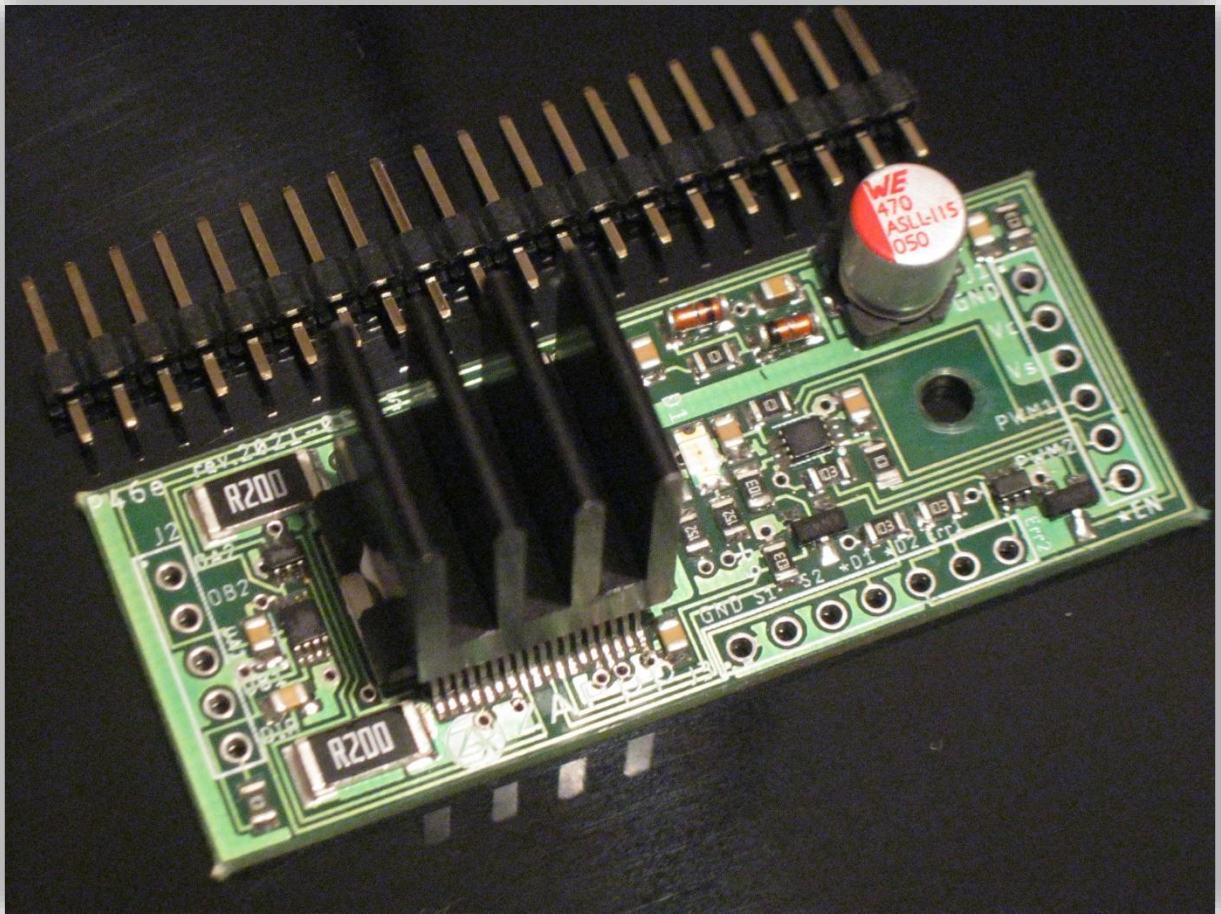


ZAPpp P46e



Ostatnia modyfikacja: 2022-02-03



ZAPpp
EDM SOLUTIONS

Zakład Automatyki Przemysłowej

Piotr Poterała

99-300 Kutno,
gen. St. Maczka 19/24,
zappp.pl

Spis treści

1. Opis.....	3
2. Opis pinów	3
3. Przykładowe podłączenie	4

1. Opis

P46e to płytką rozszerzeniową opartą na sterowniku L6206 umożliwiającą obsługę dwóch silników DC. Wysterowanie układu dwoma niezależnymi sygnałami PWM umożliwia indywidualną kontrolę prędkości obrotowych silników. Sterownik przeznaczony do zastosowań w takich dziedzinach jak: robotyka, maszyny współrzędnościowe.

Cechy:

- Napięcie zasilania: 8-50V,
- Prąd wyjściowy: 2.8A (max. 5.6A),
- Współpraca z systemami 5V oraz 3.3V,
- Zabezpieczenie nadprądowe (górna granica ustawiona na: 2.2A),
- Zabezpieczenie przed zwarcie, termiczne,
- Blokada podnapięciowa.

Uwaga!

Niezbędne zapewnienie zewnętrznego chłodzenia (wentylatora).

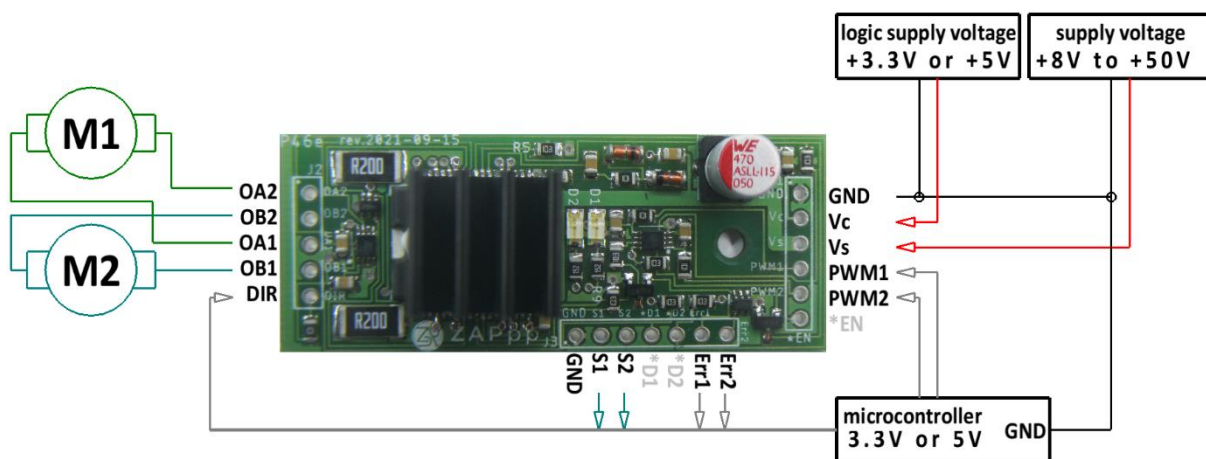
W zestawie:

- Moduł sterownika,
- Złącze męskie goldpin proste 20 pin.

2. Opis pinów

- **GND** – masa zasilania,
- **Vc** – zasilanie logiki. Zaleca się 5V,
- **Vs** – zasilanie uzwojeń silnika,
- **PWM1, PWM2** – wejścia (na które należy podać sygnał PWM o określonym wypełnieniu) określające prędkość obrotową wirników (podłączać do wyjścia przeciwsobnego układu sterującego),
- ***EN** – wejście blokujące/odblokowujące możliwość przepływu prądu przez uzwojenia silników (podłączać do wyjścia typu otwarty kolektor układu sterującego),
- **S1** – napięcia na rezystorze pomiarowym R_s pierwszego silnika,
- **S2** – napięcia na rezystorze pomiarowym R_s drugiego silnika,
- ***D1** – wejście określające kierunek obrotów dla pierwszego silnika (podłączać do wyjścia typu otwarty kolektor układu sterującego). Aktywne, gdy **DIR**=1,
- ***D2** – wejście określające kierunek obrotów dla drugiego silnika (podłączać do wyjścia typu otwarty kolektor układu sterującego). Aktywne, gdy **DIR**=1,
- **Err1** – wyjście sygnalizujące przeciążenie pierwszego silnika,
- **Err2** – wyjście sygnalizujące przeciążenie drugiego silnika,
- **OA1, OA2** – podłączenie uzwojenia pierwszego silnika,
- **OB1, OB2** – podłączenie uzwojenia drugiego silnika,
- **DIR** – wejście określające wspólny kierunek obrotów dla obydwóch silników (podłączać do wyjścia przeciwsobnego układu sterującego). Aktywne, gdy ***D1**=1 i ***D2**=1 (stan domyślny),

3. Przykładowe podłączenie



Rysunek 3-1