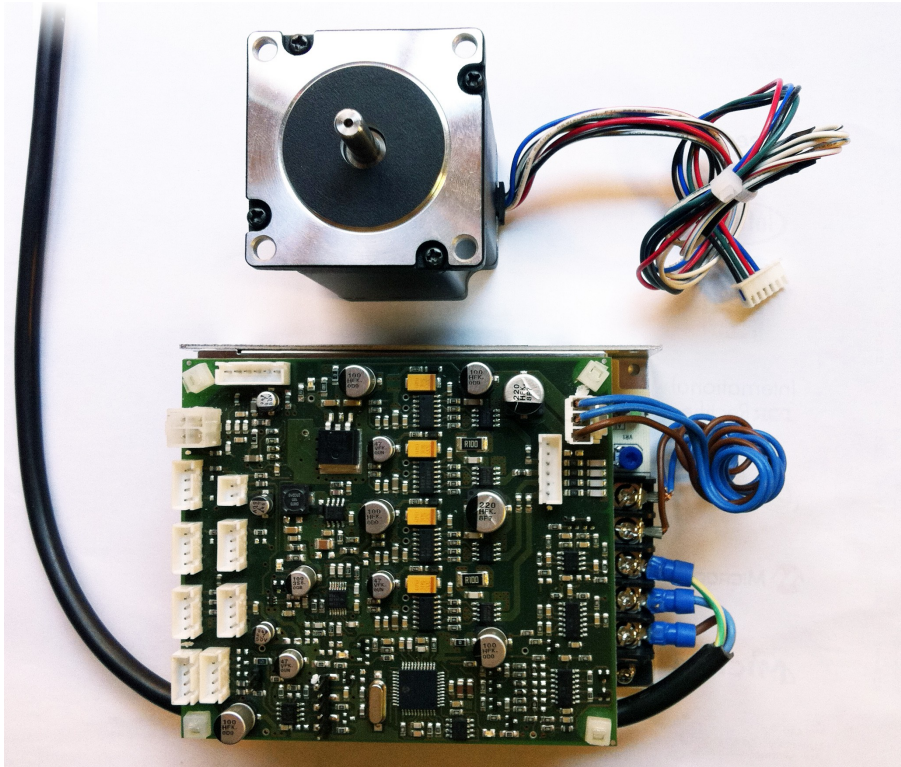


Stepper motor control board

Ultra low noise stepper motor control board

Scheda per il controllo e il pilotaggio di motori stepper ultra silenziosa



Key features include:

Caratteristiche principali:

- **Cost effective**
Economica
- **Low noise and full torque control algorithm**
Algoritmo di controllo a basso rumore con coppia massima
- **Customizable application software**
Algoritmo di controllo a basso rumore con coppia massima
- **Up to 4 A peak current a 48V**
Fino a 4 A di corrente di picco a 48 V

MediCon

Measurement & digital Control

Technical data

Caratteristiche tecniche

Power supply Tensione di alimentazione	24V power supply for controller 24V / 48V power supply for power stage
Maximum motor current Corrente massima motore	3.3A peak current (available 4A peak current)
Motor winding connections Connessione degli avvolgimenti motore	<ul style="list-style-type: none">• Unipolar• Bipolar (Series or Parallel)
Auxiliary I/O	<ul style="list-style-type: none">• 2 channels 24-bit Delta-Sigma ADC for bridge sensors, supporting a full-scale differential input of $\pm 2.5V$, $\pm 1.25V$, $\pm 39mV$, or $\pm 19.5mV$• 5 schmitt trigger inputs (LVC logic levels / 5V tolerant)• 1 open drain output (Output Accept Voltages up to 5.5V)
Connectors Connettori	<ul style="list-style-type: none">• JST connectors type XH for signal IO• ISJ connector type VH for signal IO
Data/parameter storage	256 byte EEPROM (I2CBUS interface)
Environmental operative range Intervallo ambientale operativo	<ul style="list-style-type: none">• Temperature -30 to +45 °C• Humidity 5 to 95 % non condensing
Interfaces Interfacce	<ul style="list-style-type: none">• RS-232• RS-485• CAN (optional)
Motor control features Caratteristiche del controllo motore	<ul style="list-style-type: none">• Low noise proprietary control algorithm at full torque.• Both position and speed control available.• Microstepping up to 1/64 step• Overcurrent fault detection <ul style="list-style-type: none">• Algoritmo proprietario di controllo a basso rumore con coppia massima.• Disponibile controllo di posizione e di velocità• Microstepping fino a 1/64 di step• Rilevamento sovracorrenti
Host communication Comunicazione con host	API which implements position and speed control commands Tramite API che implementano i comandi per il controllo di posizione e di velocità
Application firmware Firmware applicativo	Fully customizable application firmware, for stand alone smart operation Software applicativo completamente customizzabile, per operatività stand alone