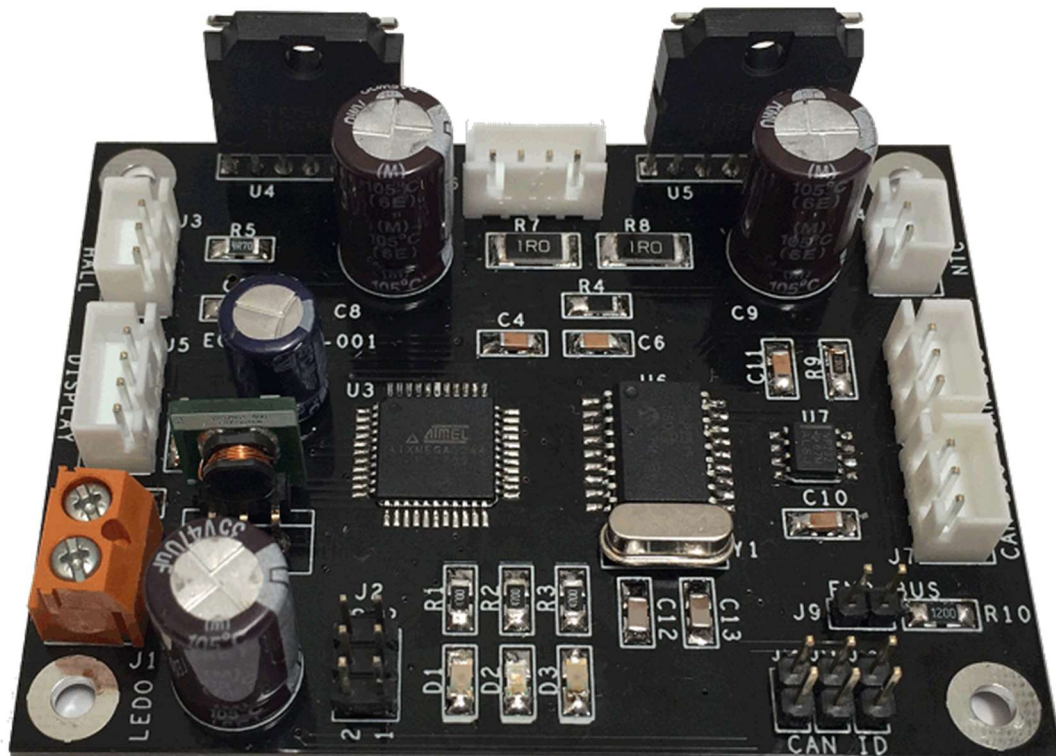


Módulo de control de un motor paso a paso con CAN bus



- Voltaje de alimentación: 12...24V
- Control motor paso a paso bipolar de 2A
- Dos salidas en puente H de 2A 24V
- Entrada para sensor Hall
- Interface CAN Bus (Can Open compatible)
- Xmega32a4u programmable in system.

El modulo cuenta con el controlador Can MCP2515 compatible con el protocolo CAN V2.0B.

El Controlador Xmega32a4u se encarga de generar los pulsos para el control del motor paso a paso, y además contiene el protocolo de comunicación. Los Jumper J7, J8, J9 permiten fijar una dirección en el bus para compatibilidad con el protocolo **Can Open**. Los LEDs D1, D2 y D3 sirven de indicación de estado.

El control del motor: arranque, parada, frenado, reverse, y ajuste de velocidad se realiza mediante CAN bus.

En el conector J5 puede ser conectada una pantalla Oled I2C con fines de diagnóstico y visualización de variables.

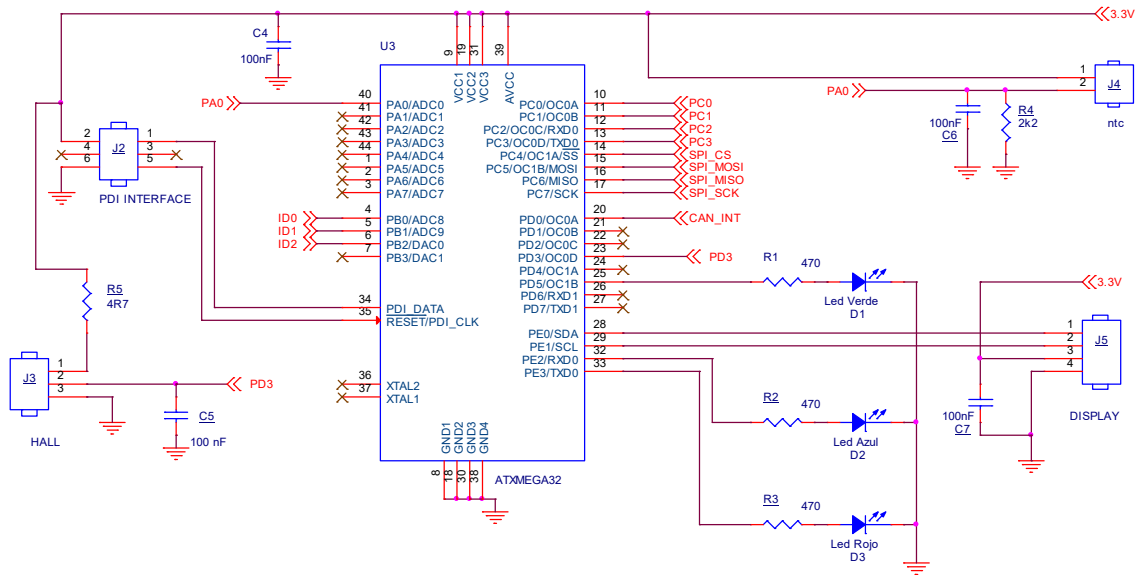


Fig.1. CPU.

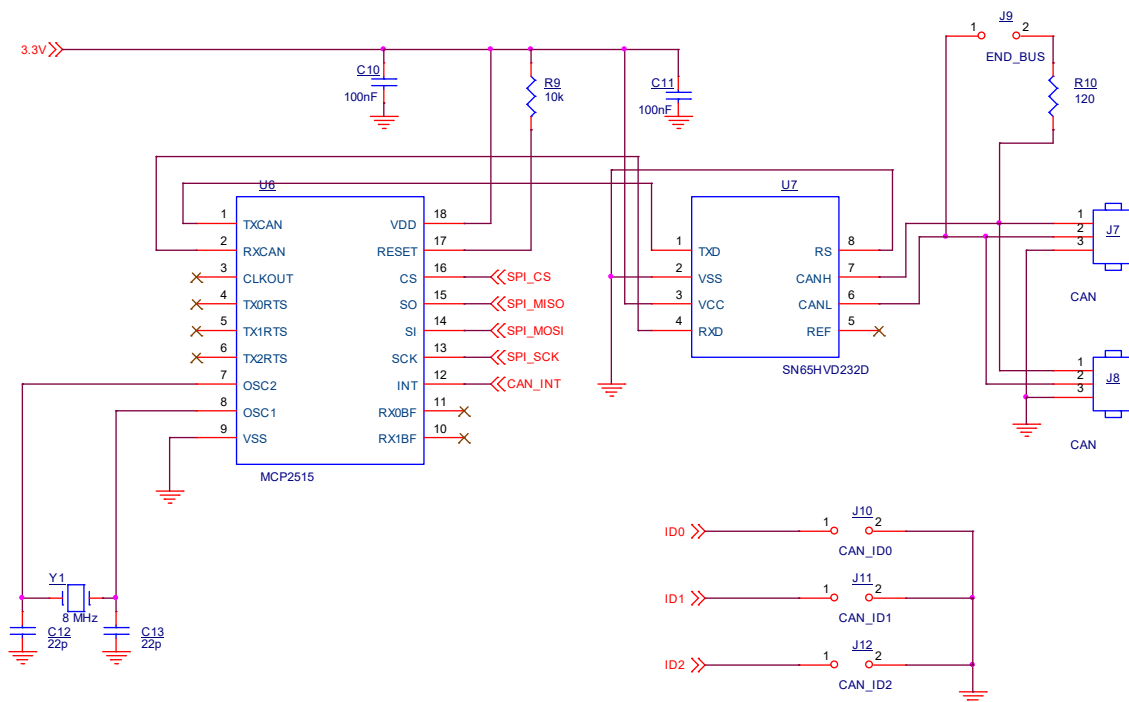


Fig.2. CAN Bus.

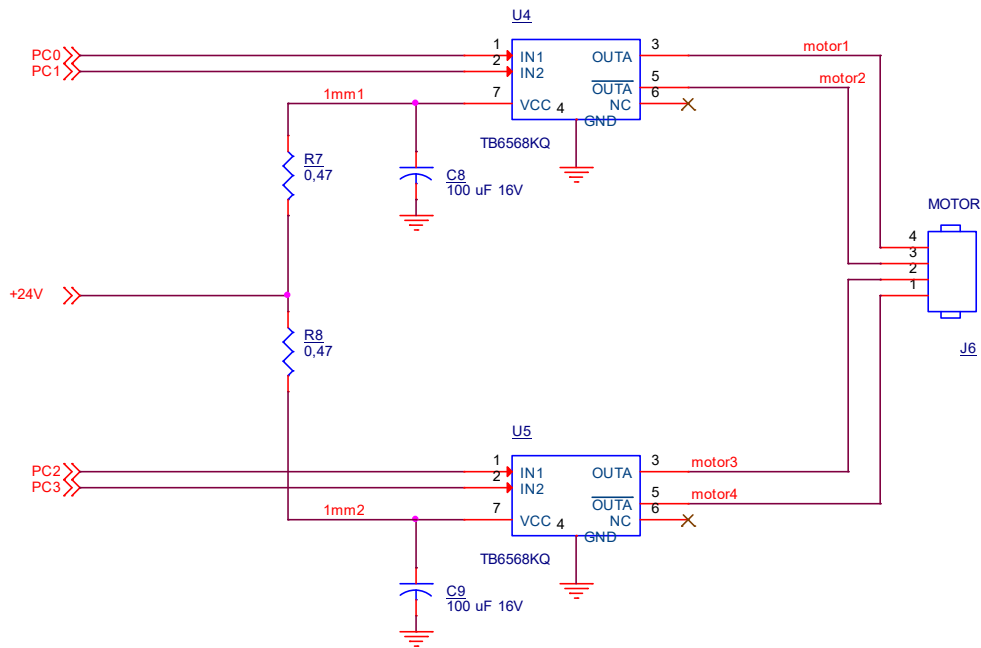


Fig.3. Motor Driver.

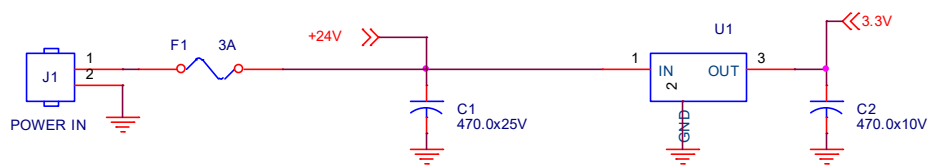


Fig.4.Alimentación.

Se usa un regulador del tipo Buck, para minimizar las pérdidas de potencia, dada la gran diferencia entre el voltaje de entrada y el de salida.

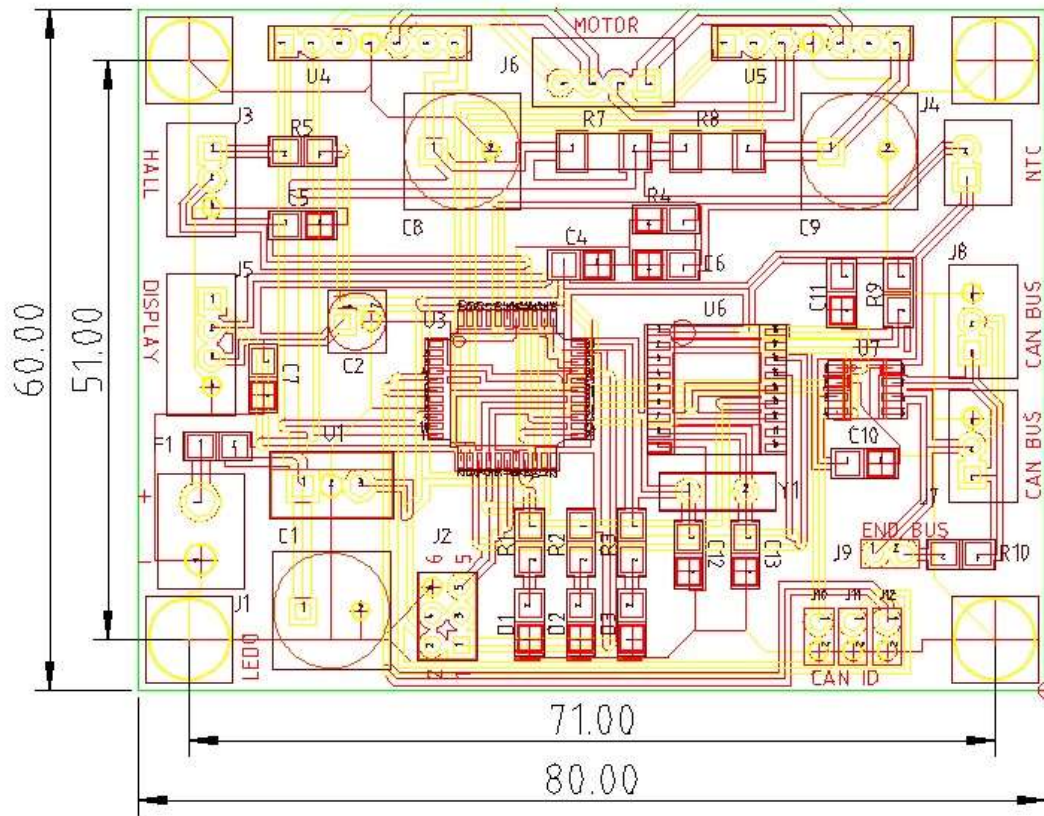


Fig.5. Dimensiones de la placa