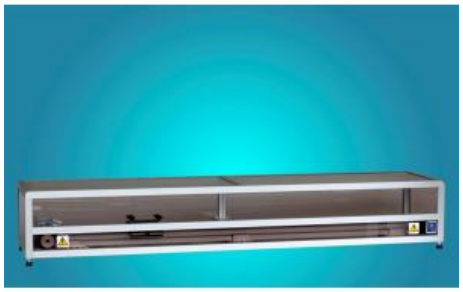
Systèmes Didactiques s.a.r.l.
Equipement pour l'enseignement expérimental, scientifique et technique

Date d'édition : 13.11.2026



Ref : EWTAMPC60

PC60 Système d'asservissement de position d'une plate forme sur un axe linéaire de 1500 mm

avec boîtier pour alimentation et mesure, sans régulateur, documentation en anglais, PO Seule

Nécessite carte et logiciel

- Régulation électromotrice de la position d'une plateforme mécanique avec différents accessoires et selon différentes méthodes de régulation
- Régulation de systèmes complexes (4ème et 6ème ordre)
 Pendule inversé (avec option complémentaire)
 Pendule tandem inversé (avec option complémentaire)
 Pont élévateur avec câble de longueur variable (avec option complémentaire)
- Comparaison entre la régulation d'état et la logique floue
- Utilisation d'observateurs pour la comparaison de frottements

Moteur à CC avec capteur incrémental, 2 interrupteurs de fin de course
Un chariot est entraîné sur un axe linéaire de 1,5m par un moteur synchrone tri-phasé.
Un capteur incrémental mesure la position du chariot.
Le châssis du système est en aluminium profilé et recouvert par une protection en plexiglace
Connexions électriques via un connecteur multi-broches.

Dimension (Lxlxh) : 1880x430x270 mm
Poids : 40 kg

Entrées:
Tension nominale du moteur (+24 V, nom. 12,5 A, couple nominal 0,7 Nm)
Alimentation pour capteur de fin de course +15 V
Tension dalimentation du capteur incrémental : +5 V

Sorties:
2 capteurs de fin de course (gauche/droite)
Position (capteur incrémental : 0.044 mm/incr, gamme : +/- 600mm)
2 signaux binaire didentification du système

Le boîtier de commander
Boitier 19"- (Lxlxh : 470x370x156 mm - Poids :10 kg)
Comprenant:
1x servomoteur
1x alimentation
2x Unités de commande du système (System Status, User Control).
Lunité « System Status affiche : létat du système (connecté à lactionneur, prêt pour lexpérience) et le type

Date d'édition : 13.11.2026

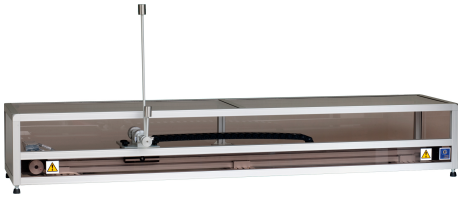
de commande (manuel / PC / externe).
Lunité User control intègre deux clés (mise en marche manuelle ou commande externe), un potentiomètre (commande manuelle du signal), deux sorties de mesure (signaux de commande pour les servo-amplificateurs) et deux signaux dentrée (signaux de commande externe pour les servo-amplificateurs) ainsi quune touche pour stopper nimporte quel contrôleur.
Le servo-amplificateur pour le système pont élévateur est déjà inclus dans la version standard.

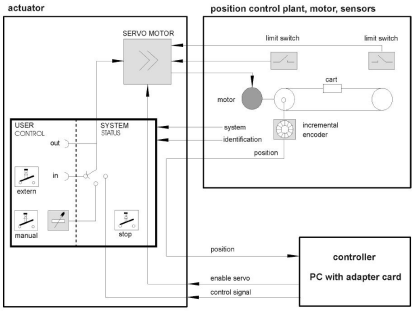
Alimentation : 220 V, 50 Hz, 400 W

Entrées du servo-moteur :
2 interrupteurs de fin de course (gauche/droite)
Signal de commande : -10 ... +10 V
Servo active / désactivé
Sorties de lunité servo:
Signal de commande pour le moteur

Catégories / Arborescence

Techniques > Régulation > Systèmes avancés - Logique Floue





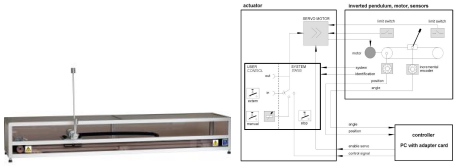
Date d'édition : 13.11.2026

Options

Ref : EWTAMPC6020

Opt PC60-20 Pendule inversé avec un capteur incrémental à monter sur la plate forme du PC60

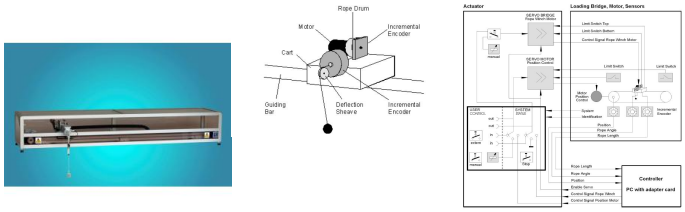
avec documentation en anglais



Ref : EWTAMPC6030

Opt PC60-30 Pont élévateur avec moteur et 2 capteurs incrémentaux pour mesure angle et longeur pont

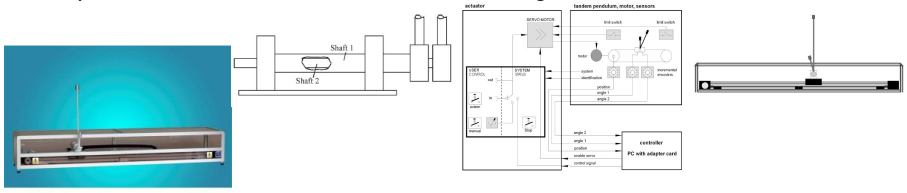
à monter sur la plate forme de l'axe linéaire PC 60, documentation en anglais



Ref : EWTAMPC6040

Opt PC60-40 Double pendules inversés avec 2 capteurs incrémentaux pour mesure d'angle

sur la plate forme du PS60, documentation en anglais



Double pendules inversés avec 2 capteurs incrémentaux pour mesure angle des pendules à monter sur le chariot du système dasservissement de position.
Pendule 1 : longueur 50cm et poids 215 g
Pendule 2 : longueur 10 cm et poids 215g