

Date d'édition : 28.04.2026

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 d'alimentation 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 d'identification du système

Le boîtier de commander

Boîtier 19"- (Lxlxh : 470x370x156 mm - Poids :10 kg)

Comprenant:

1x servomoteur

1x alimentation

2x Unités de commande du système (System Status, User Control).

L'unité « System Status affiche : l'état du système (connecté à l'actionneur, prêt pour l'expérience) et le type

SYSTEMES DIDACTIQUES s.a.r.l.

Savoie Hexapole - Actipole 3 - 242 Rue Maurice Herzog - F 73420 VIVIERS DU LAC

Tel : [+330456428070](tel:+330456428070) | Fax : [+330456428071](tel:+330456428071)

[systemes-didactiques.fr](http://systemes-didactiques.fr)

Date d'édition : 28.04.2026

de commande (manuel / PC / externe).

L'unité 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 d'entrée (signaux de commande externe pour les servo-amplificateurs) ainsi qu'une touche pour stopper n'importe 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

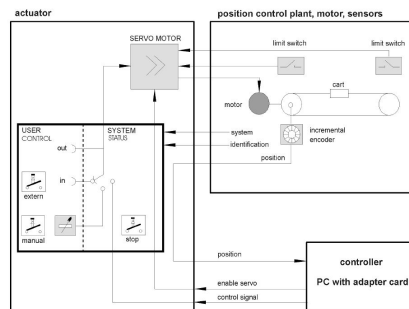
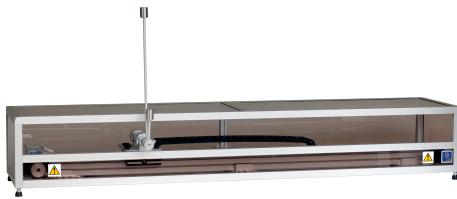
Servo active / désactivé

Sorties de l'unité servo:

Signal de commande pour le moteur

## Catégories / Arborescence

Techniques > Régulation > Systèmes avancés - Logique Floue

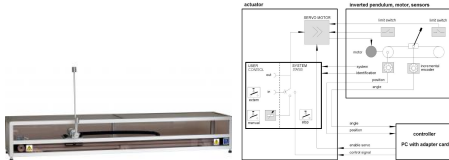


Date d'édition : 28.04.2026

## Options

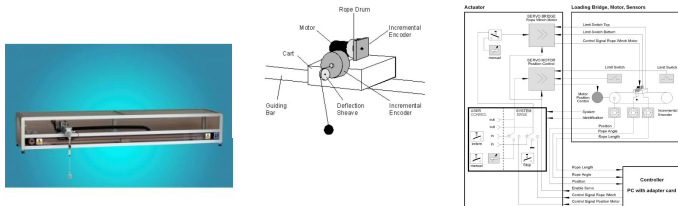
**Ref : EWTAMPC6020**

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



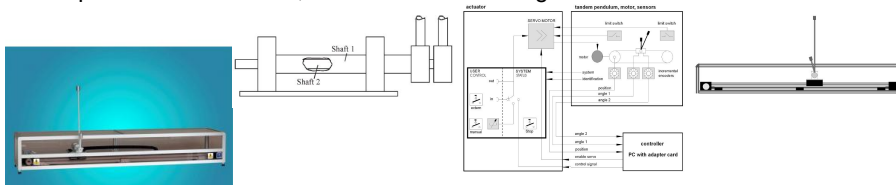
**Ref : EWTAMPC6030**

**Opt PC60-30 Pont élévateur avec moteur et 2 capteurs incrémentaux pour mesure angle et longueur 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 d'asservissement de position.

Pendule 1 : longueur 50cm et poids 215 g

Pendule 2 : longueur 10 cm et poids 215g