

## – *Attacheur AP25* –

### *Note d'application : configuration de fonctionnement*

#### **Câblage de l'ensemble**

Se référer à la note d'application « câblage du poste d'étude ».

#### **Réglage de la mallette de commande**

*Attention ! Certaines références diffèrent entre la mallette de commande et son dossier technique ! Ici, on se réfère à la mallette.*

- La mallette doit être alimentée grâce à une alimentation de laboratoire ajustable.
- J2 en haut (alimentation *via* une alimentation de laboratoire).
- J8 à gauche (protection en courant de la sortie active).
- P4 (seuil de la protection en courant) : je n'ai aucune idée de son réglage d'origine. Si lors de l'initialisation, le voyant « défaut commande » ne s'active pas, il ne faut *a priori* pas toucher au réglage. Si le voyant s'active<sup>1</sup>, tourner le potentiomètre à droite au maximum (forte protection), et le tourner de cinq ou six tours à gauche puis presser le *reset* de l'EasyPIC. Le système devrait se lancer. Si ce n'est pas le cas, tourner d'un tour à gauche, presser *reset*, etc. Si le réglage est juste à la limite, le moteur peut se lancer mais la protection peut s'enclencher lors d'un changement de sens à grande vitesse. Dans ce cas, augmenter le réglage.

- JP1 à JP9 présents.
- SW1 vers le haut (fonctionnement réel).
- SW2 vers le bas (fonctionnement réel).
- SW3 vers le haut (fonctionnement réel).
- SW4 vers le haut (fonctionnement réel).
- SW6 vers la gauche ( $\mu$ C).
- SW8 vers le haut (PG ou  $\mu$ C).

#### **Réglage de la cassette manuelle**

- La cassette manuelle doit être alimentée grâce à son propre bloc secteur / chargeur.
- Commutateur « alimentation par chargeur » en position « 1 ».
- Commutateur « mesures capteurs » en position quelconque (la position « visu. informations » peut néanmoins être utile pour les élèves).

#### **Réglage de la carte EasyPIC4**

- La carte doit être équipée de l'afficheur graphique 128×64 pixels. L'afficheur alphanumérique n'est pas requis.

- La carte peut être alimentée *via* le câble USB ou par un bloc secteur externe. La liaison USB est néanmoins pratique puisqu'elle permet aussi le chargement d'un programme dans le PIC.

*Note : en gras, les cavaliers modifiés ; en maigre, les positions par défaut.*

- JP1 à droite (alimentation par le port USB).
- JP2 en bas (patte MCLR utilisée en tant que *reset*).
- JP3 et JP4 en position pour DIP40 (cf. documentation EasyPIC).
- JP5 en position initiale (type de programmation).

---

<sup>1</sup> Et si ce n'est pas l'alimentation de laboratoire qui se met en protection.

- JP6, JP7 et JP8 en l'air (pas de gestion RS232).
- JP9 (trois cavaliers) à gauche (pas de gestion USB).
- JP10 (deux cavaliers) en l'air (pas de gestion PS2).
- JP11 en l'air (pas de gestion DS1820).
- JP12 à droite (utilisation du GLCD).
- JP13 (deux cavaliers) à gauche (utilisation d'un oscillateur externe).
- **JP14 (deux cavaliers) à droite (sélection de RA4 et RA5).**
- JP15 et JP16 en l'air (pas d'utilisation des potentiomètres externes).
- JP17 en haut (configuration du clavier).
- JP18 en haut ( $\mu$ c différent de 18F2331).
- JP19 : -
- JP20 en bas (tirage du port A vers la masse).
- JP21 en bas, en haut ou absent (choix du tirage du port B).
- **JP22 en haut (tirage du port C vers V<sub>CC</sub>).**
- JP23 en bas, en haut ou absent (choix du tirage du port D).
- JP24 en bas, en haut ou absent (choix du tirage du port E).

*Note : seuls les commutateurs importants sont spécifiés ; la position des autres n'est pas critique.*

- Les LED du port C doivent être désactivées, *via* SW2.3.
- L'afficheur 0 doit être désactivé, *via* SW2.8.

### **Réglage de l'oscilloscope Fluke 192B**

- Pour l'observation des signaux « Acquisition de l'impulsion gâchette » et « Acquisition de la position du cycle », il faut limiter la bande-passante des deux voies à 10 kHz.
- Pour l'observation de la tension aux bornes du moteur, par contre, il ne faut pas limiter la bande-passante.