



- Многоканальный блок управления пьезоприводами PAD-120 предназначен для формирования заданных программой ПК уровней напряжения на пьезоприводах деформируемых зеркал, систем коррекции наклонов и т.п.

- Блок состоит из набора (до 12 шт) модулей 8-ми канального ЦАП, преобразующего цифровой сигнал в ШИМ-модуляцию с усилительным каскадом на выходе, работающем в классе «Д».
- Блок выполнен в корпусе стандарта «Евромеханика» с легко заменяемыми платами-модулями и имеет возможность быть встроенным в 19-дюймовую телекоммуникационную стойку.
- На каждом канале работает реализованная на FPGA независимая цифровая обратная связь по напряжению и току.
- На базе интерфейсного модуля возможна реализация схемы измерения внешних сигналов с тензодатчиков для построения внешней обратной связи, либо преобразования входных аналоговых сигналов

ТЕХНИЧЕСКИЕ ДАННЫЕ

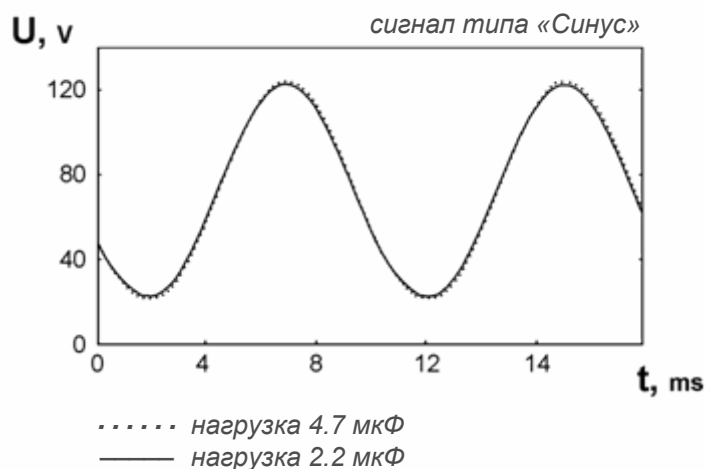
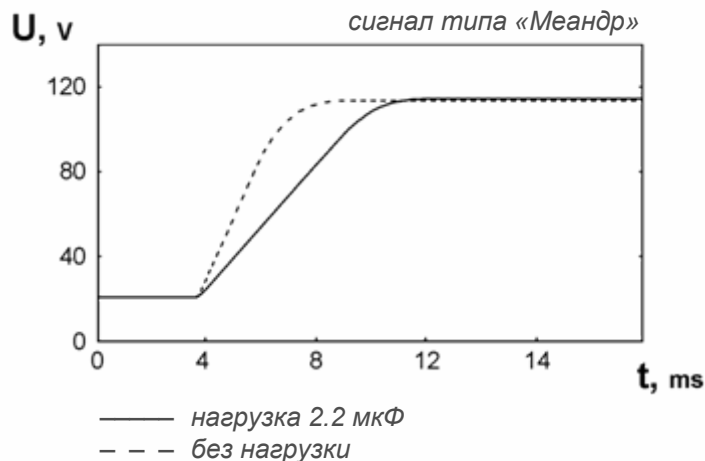
Максимальное количество каналов в блоке	96
Выходное напряжение	от 3 до 120 В
Выходной ток	от -250 до 250 мА
Скорость нарастания сигнала (программируется)	до 30 кВ/с
Полоса пропускания для нагрузки 2,2 мкф, по уровню -3 дБ	160 Гц (по желанию заказчика может быть изменена)
Ток отключения питания (защита от КЗ)	280 мА, в течение 1 мс
Точность установки напряжения	±50 мВ
Дискретность установки напряжения	±25 мВ
Генерация напряжения	<ul style="list-style-type: none"> • Синус (интерфейсным модулем) • Синус, меандр, пила, шум (программно)
Интерфейс к ПК	Ethernet 10/100; LVDS* или FIBER*

* необходимо наличие интерфейсной платы в ПК



Интерфейс к ПК	Ethernet 10/100, LVDS*, FIBER*
Напряжение питания	220 В
Потребляемая мощность	250 Вт
Размер	482x170x450 мм

ВОСПРОИЗВЕДЕНИЕ СИГНАЛА



ПРИМЕЧАНИЯ

- Комплект поставки включает программное обеспечение, драйверы для Windows 2000/XP/Vista/7/8 (32/64 бит) и Linux, утилиты управления камерой и сбора данных, комплект разработчика (SDK) на языке C/C++