

Stepper : Drive APM (Applied Motion Products)

Note : GearBox indique le pas de la vis de la charge (mm/T).

### Vélocité

$$PointToPointVelocity(0.25RPM) = [V(\frac{mm}{s}) * 240] / GearBox(\frac{mm}{T})$$

Exemple :

$$V = 40 \frac{mm}{s}$$

$$GearBox = 10 \frac{mm}{T}$$

$$PointToPointVelocity = \frac{40 * 240}{10} = \mathbf{960}$$

Note : Toutes les vitesses sont calculées de la même façon.

### Accélération

$$AccDec(10RPS^2) = [ACC(\frac{mm}{s^2}) * 6] / GearBox(\frac{mm}{T})$$

Exemple :

$$ACC = 100 \frac{mm}{s^2}$$

$$GearBox = 10 \frac{mm}{T}$$

$$AccDec = [100 * 6] / 10 = \mathbf{60}$$

### Distance

$$Distance(pulse) = [DIST(mm) * Pulse/T] / GearBox(\frac{mm}{T})$$

Exemple :

$$DIST = 200 \text{ mm}$$

$$Moteur = 20000 \frac{pulse}{T}$$

$$GearBox = 10 \frac{mm}{T}$$

$$Distance = [200 * 20000] / 10 = \mathbf{400,000}$$