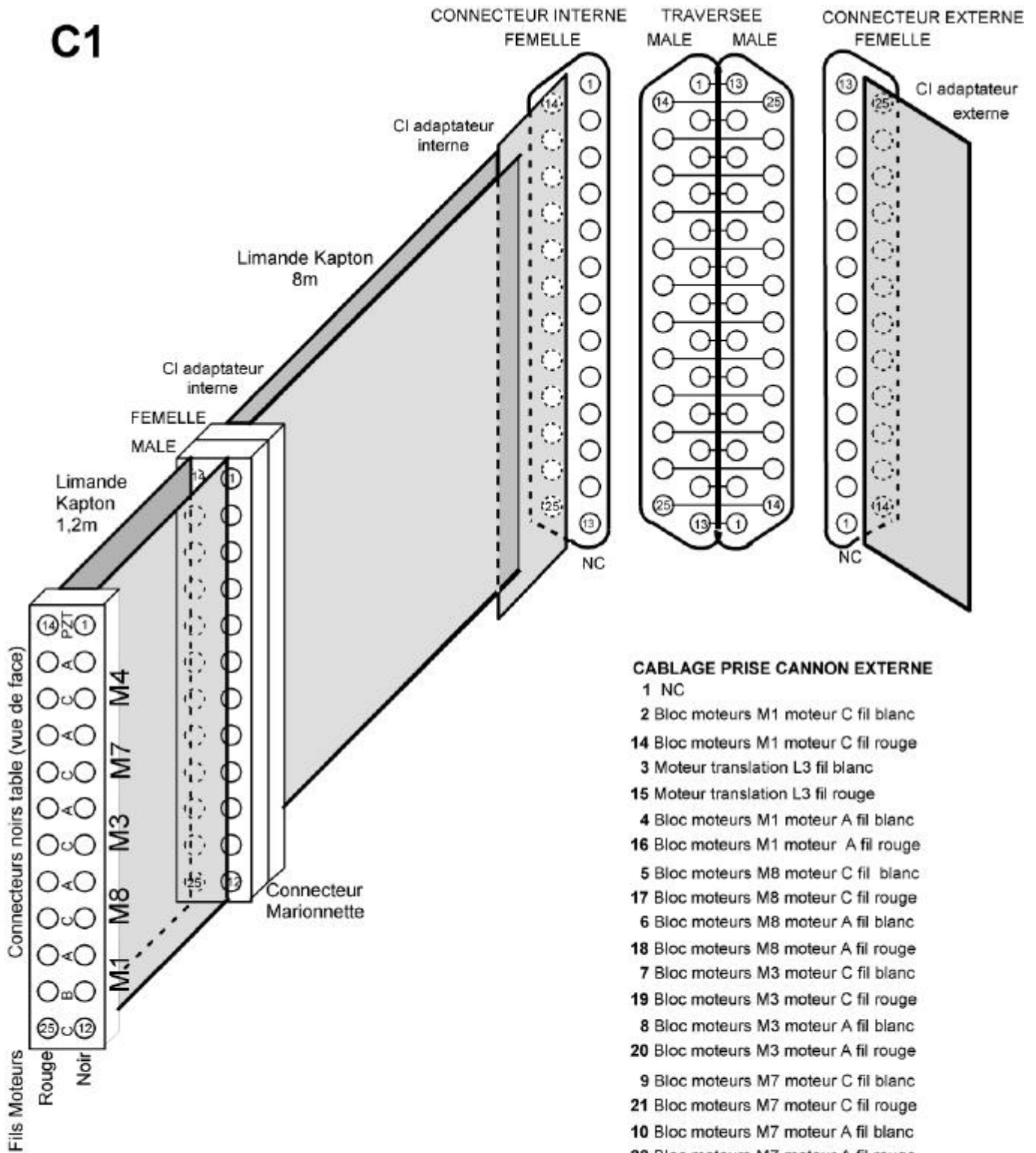


C1



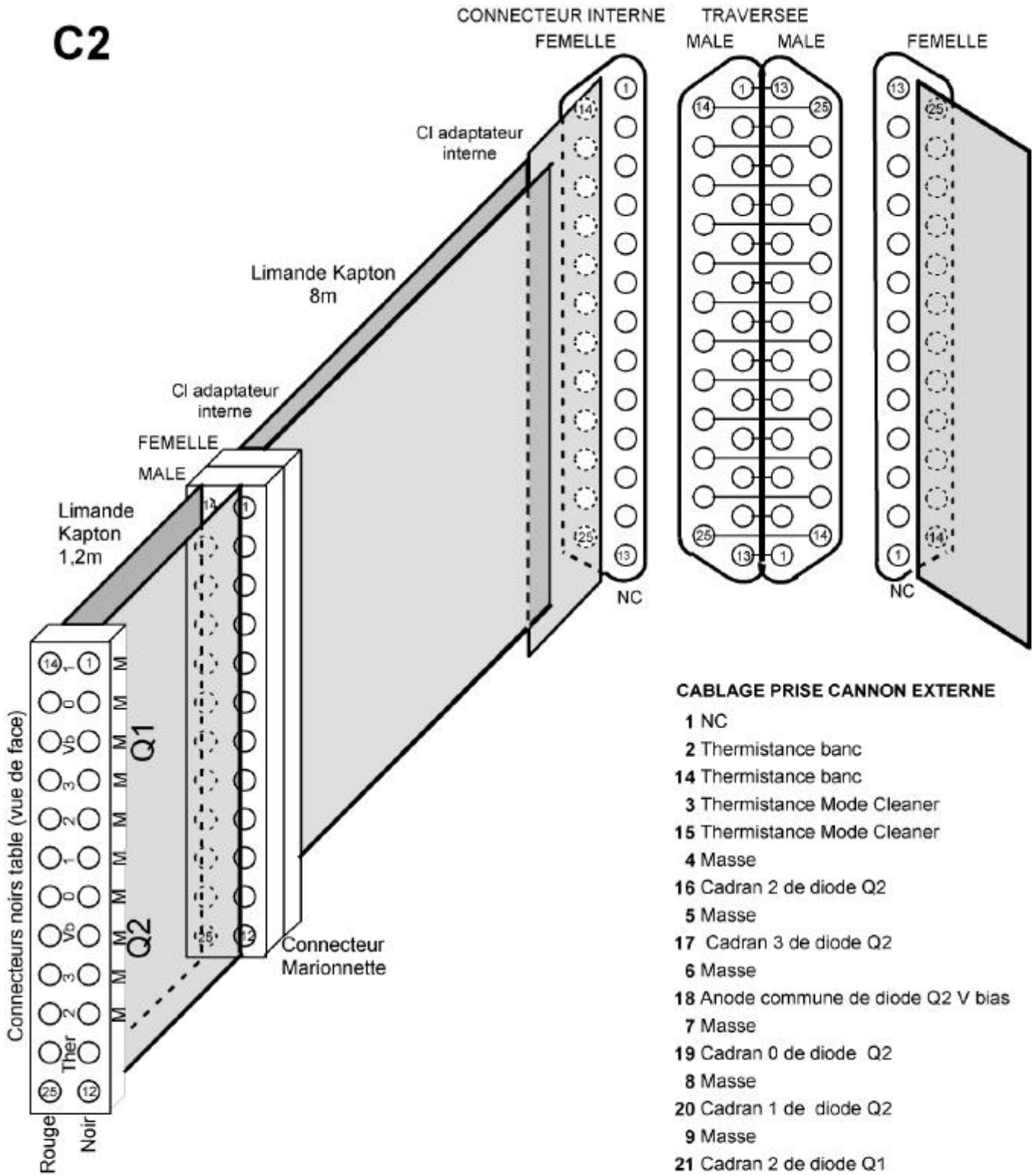
CABLAGE PRISE CANNON EXTERNE

- 1 NC
- 2 Bloc moteurs M1 moteur C fil blanc
- 14 Bloc moteurs M1 moteur C fil rouge
- 3 Moteur translation L3 fil blanc
- 15 Moteur translation L3 fil rouge
- 4 Bloc moteurs M1 moteur A fil blanc
- 16 Bloc moteurs M1 moteur A fil rouge
- 5 Bloc moteurs M8 moteur C fil blanc
- 17 Bloc moteurs M8 moteur C fil rouge
- 6 Bloc moteurs M8 moteur A fil blanc
- 18 Bloc moteurs M8 moteur A fil rouge
- 7 Bloc moteurs M3 moteur C fil blanc
- 19 Bloc moteurs M3 moteur C fil rouge
- 8 Bloc moteurs M3 moteur A fil blanc
- 20 Bloc moteurs M3 moteur A fil rouge
- 9 Bloc moteurs M7 moteur C fil blanc
- 21 Bloc moteurs M7 moteur C fil rouge
- 10 Bloc moteurs M7 moteur A fil blanc
- 22 Bloc moteurs M7 moteur A fil rouge
- 11 Bloc moteurs M4 moteur C fil blanc
- 23 Bloc moteurs M4 moteur C fil rouge
- 12 Bloc moteurs M4 moteur A fil blanc
- 24 Bloc moteurs M4 moteur A fil rouge
- 13 PZT
- 25 PZT

Les moteurs sont commandés par des impulsions de 125V et de 350µs à une fréquence de 1kHz

La cellule piezo (PZT) est excitée à une fréquence sinusoïdale de 28kHz d'une amplitude max de 20V

C2



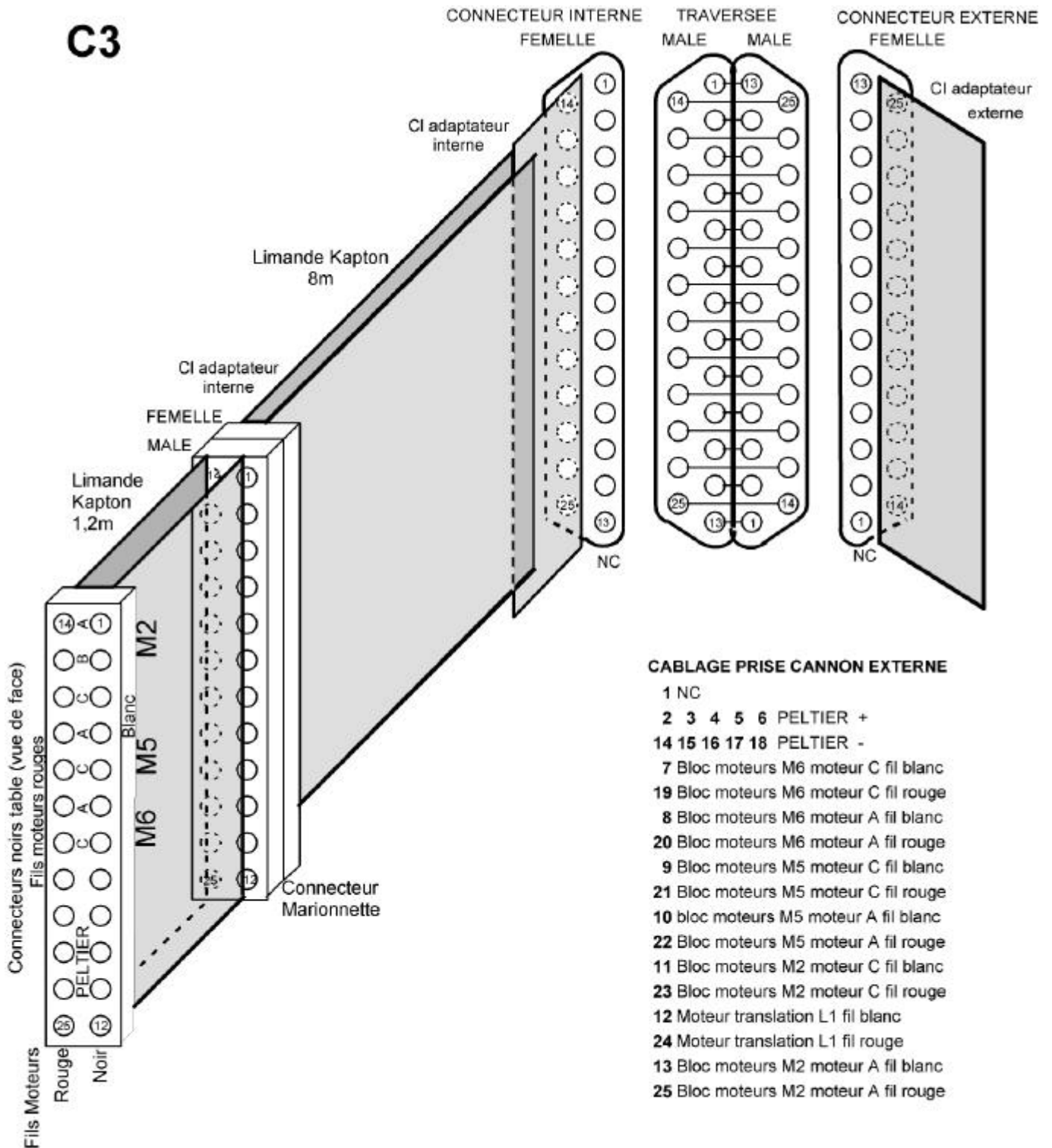
CABLAGE PRISE CANNON EXTERNE

- 1 NC
- 2 Thermistance banc
- 14 Thermistance banc
- 3 Thermistance Mode Cleaner
- 15 Thermistance Mode Cleaner
- 4 Masse
- 16 Cadrans 2 de diode Q2
- 5 Masse
- 17 Cadrans 3 de diode Q2
- 6 Masse
- 18 Anode commune de diode Q2 V bias
- 7 Masse
- 19 Cadrans 0 de diode Q2
- 8 Masse
- 20 Cadrans 1 de diode Q2
- 9 Masse
- 21 Cadrans 2 de diode Q1
- 10 Masse
- 22 Cadrans 3 de diode Q1
- 11 Masse
- 23 Anode commune de diode Q1 V bias
- 12 Masse
- 24 Cadrans 0 de diode Q1
- 13 Masse
- 25 Cadrans 1 de diode Q1

Les thermistances Mode Cleaner (50kOhm à 25°C) sont alimentées par un courant DC de 100µA

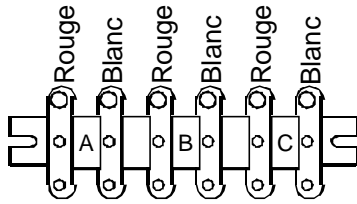
Les anodes des diodes quadrants sont polarisées par le Vbias de -10V DC

C3

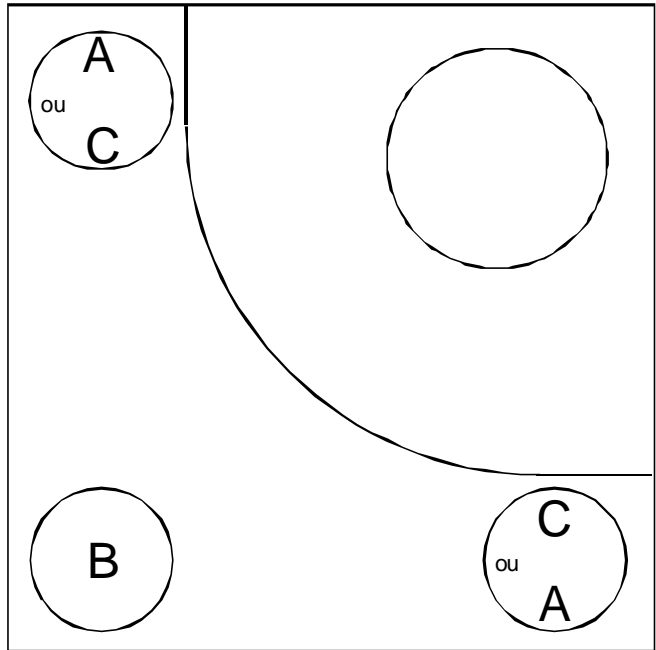


Les cellules à effet PELTIER sont alimentées par un courant DC pouvant atteindre 4A

La barrette de connexion moteur est fixée sur le côté vertical du support

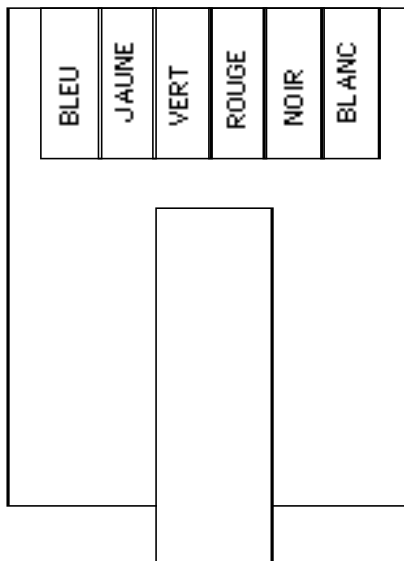


MOTEUR M1-2	A C	4 FILS 35 cm
MOTEUR M2-2	A C	4 FILS 60 cm
MOTEUR M3-2	A C	4 FILS 60 cm
MOTEUR M4-2	A C	4 FILS 50 cm
MOTEUR M5-2	A C	4 FILS 30 cm
MOTEUR M6-2	A C	4 FILS 30 cm
MOTEUR M7-2	A C	4 FILS 40 cm
MOTEUR M8-2	A C	4 FILS 80 cm
MOTEUR T1 / L1		2 FILS ? cm
MOTEUR T2 / L3		2 FILS ? cm
PELTIER		10 FILS 50 cm
PZT		2 FILS 80 cm
THERMOMETRE		2 FILS 80 cm
Q1 (quadrant)		10 FILS 40 cm
Q2 (quadrant)		10 FILS 30 cm

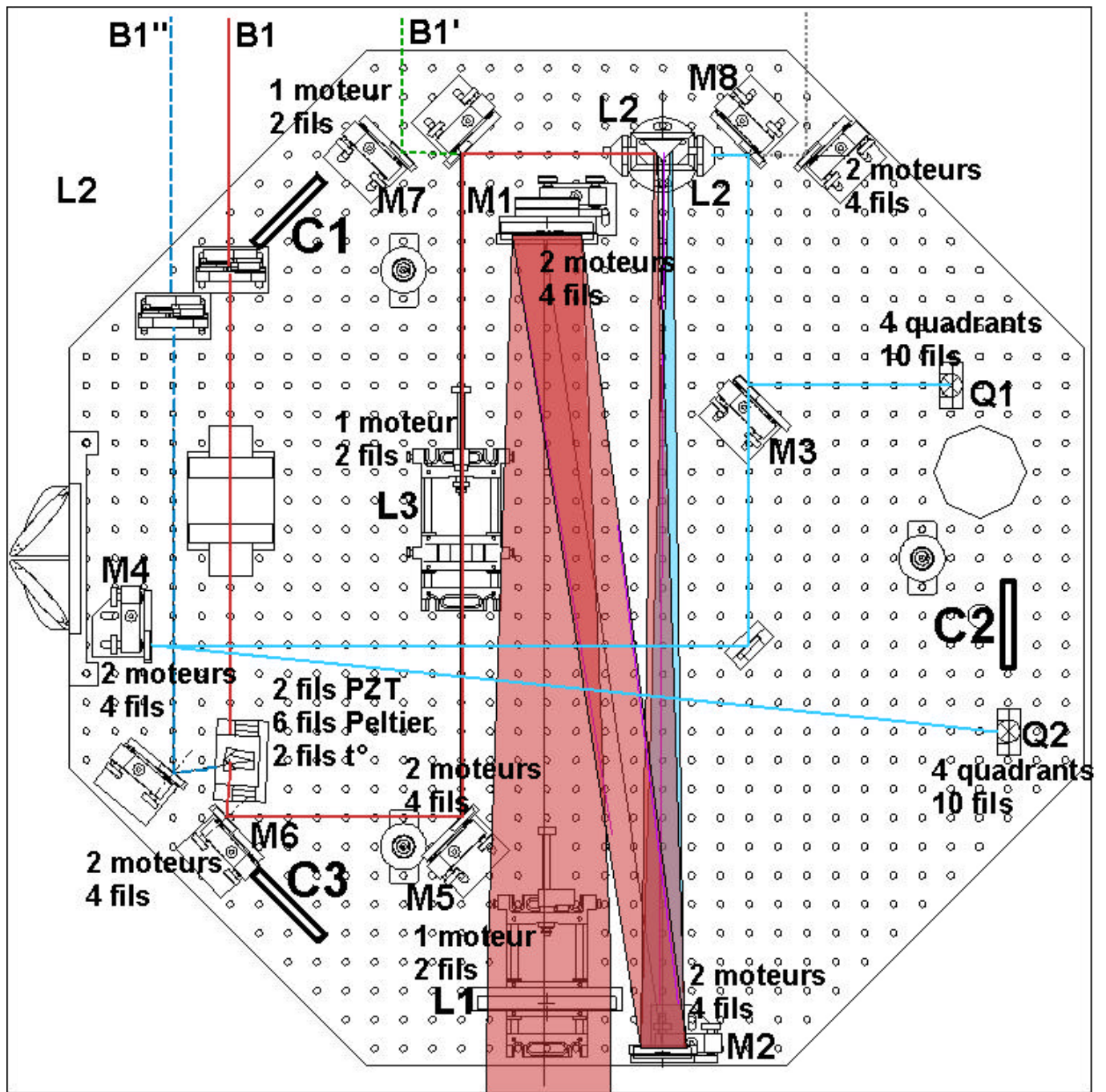


Le déplacement du faisceau dans le plan horizontal est effectué par le moteur A (c'est toujours le moteur situé à l'extrémité basse du support)

PRISE TELEPHONE
(vue de dessus)



Moteurs	Fil câble téléphone	Fil moteur
A	Bleu	Rouge
	Jaune	Blanc
B	Vert	Rouge
	Rouge	Blanc
C	Noir	Rouge
	Blanc	Blanc



C1, C2 et C3 : 3 câbles de 25 fils au maximum

C1 : -5 blocs de 2 moteurs 20 fils

-1 bloc de 1 moteur 2 fils (translation L3) —————> 24 fils

-PZT 2 fils

C2 : -2 diodes quadrants 20 fils

-Mesure température 4 fils —————> 24 fils

C3 : -3 blocs de 2 moteurs 12 fils

-1 bloc de 1 moteur 2 fils (translation L1) —————> 24 fils

-Peltier 10 fils