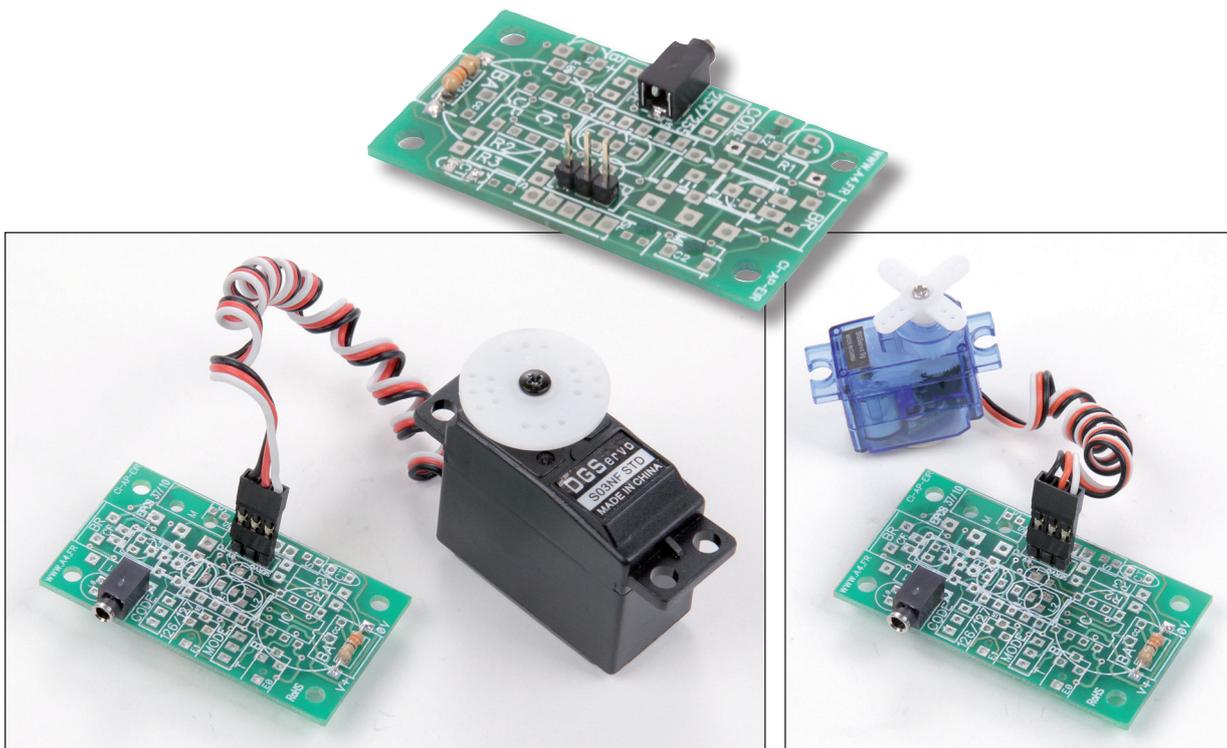
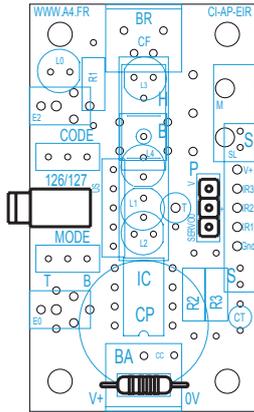


Pilotage 1 Servomoteur

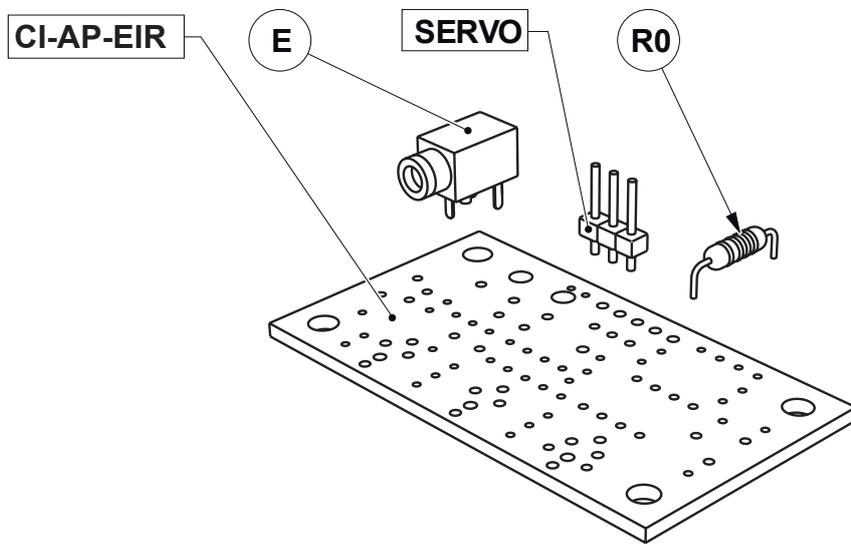
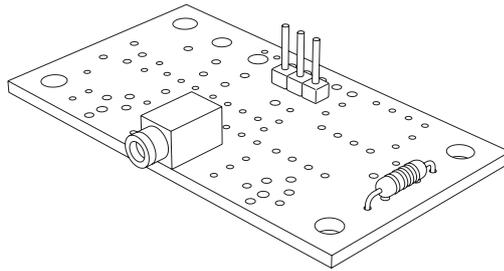
Permet de piloter 1 servomoteur
(alimentation par le boîtier de commande AutoProg).



Implantation des composants



Echelle : 1



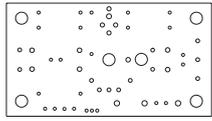
SERVO	01	Barrette 3 picots à souder.	CO-PCB-M3P
R4	01	Résistor 330 Kohms 1/4 W 5% (orange-orange-marron-or).	RES-330E
E	01	Embase jack stéréo Ø 2,5 mm pour CI.	EMB-JACK-D2M5A-STE
CI-AP-EIR	01	Circuit imprimé, 30 x 54 x 1,6 mm.	CI-AP-EIR
REPÈRES	NOMBRE	DÉSIGNATION	RÉF. A4

	Echelle :		PROJET	PARTIE
	Classe		A4	AutoProg
Nom	Date	TITRE DU DOCUMENT		
			Nomenclature et implantation des composants	

Nomenclature du kit réf. K-AP-M1SER-KIT

Le module 1 servomoteur est commercialisé en 2 versions.
 - prêt à l'emploi, composants soudés ;
 - en kit, composants à implanter et braser.

Le kit comprend toutes les pièces et composants électroniques permettant de réaliser le module 1 servomoteur.

Désignation	Quantité	Repère	Dessin
Circuit imprimé 30 x 54 x 1,6 mm.	01	CI-AP-EIR	
Résistor 330 ohms 1/4 W 5% (rouge-rouge-marron-or).	01	R0	
Embase jack stéréo Ø 2,5 mm pour CI.	01	E	
Barrette 3 picots à souder.	01	SERVO	

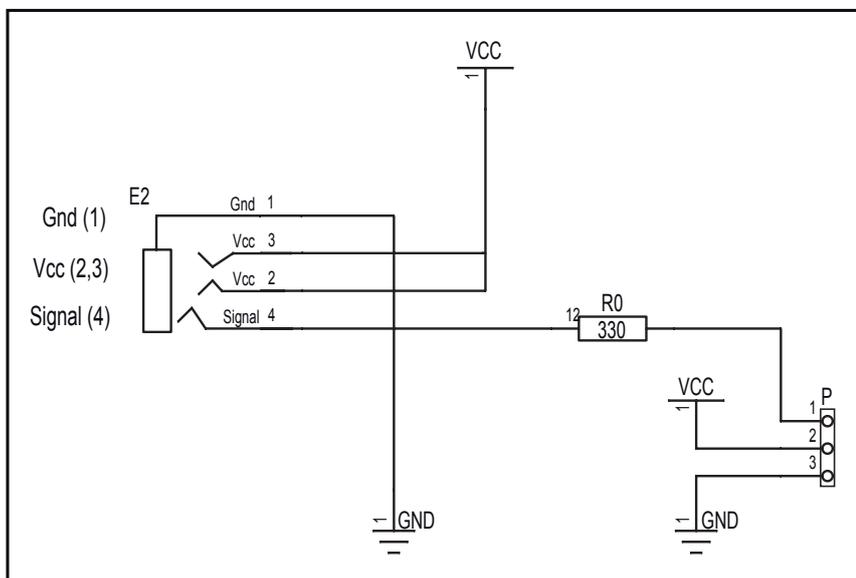


Schéma électronique

Test du module

Phase	Charger le programme nommé	Configuration de test du module	Résultats attendus
1	17-TEST-M1SER.plf	S0	Le servomoteur se déplace dans un sens puis dans l'autre.

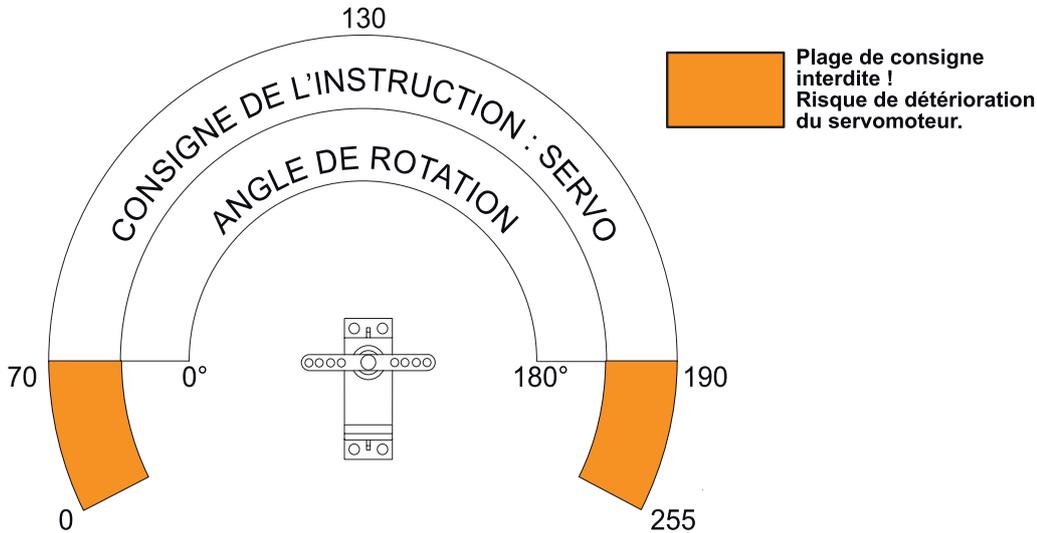
Applications du module 1 Servomoteur 1/3

Principe de pilotage du servomoteur

Dans le diagramme de programmation de Logicator, le servomoteur est piloté par la case d'instruction "Moteurs Servo" dans laquelle le déplacement est défini par un nombre entre 0 et 255.

Mais la plage utile d'utilisation doit être comprise entre 70 et 210. En deçà de ses valeurs (0 à 70) et au delà de ces valeurs (210 à 255), on obtiendra un fonctionnement aléatoire et même le risque de détérioration du servomoteur.

Ci-dessous tableau de correspondance du nombre à paramétrer dans la case "Moteurs Servo" selon le comportement attendu du servomoteur.



Nota : les valeurs angulaires sont indicatives et peuvent varier d'un type de servo à un autre.

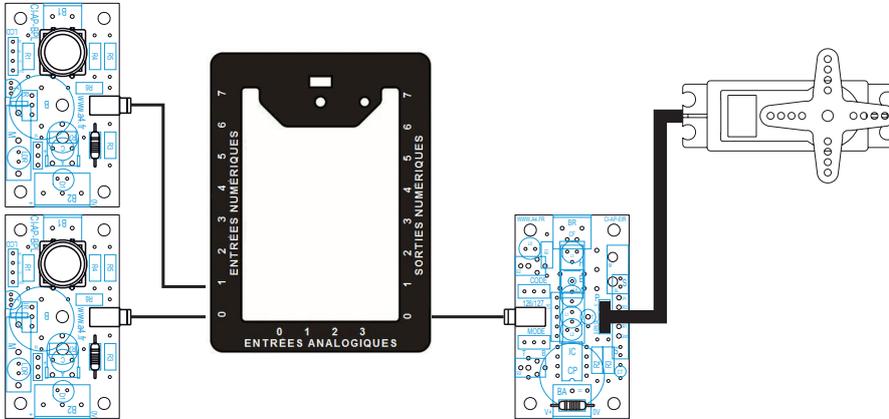
Applications du module 1 Servomoteur 2/3

Matériel nécessaire

1 module 1 servomoteur, 2 modules bouton-poussoir et 3 cordons de liaison.

Connexion du module

Connecter le module 1 servomoteur sur **S0** et les modules boutons poussoir sur **EN0** et **EN1**.



Programme 02-M1SERV1.plf

But du programme

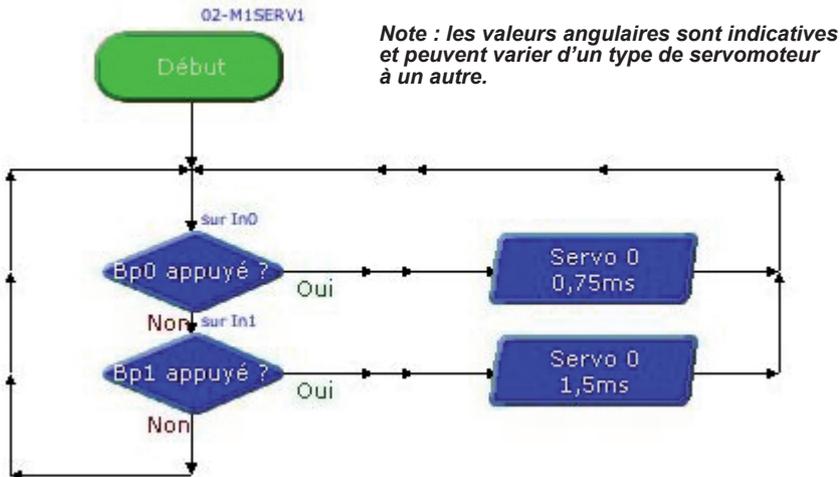
Monter et descendre une barrière.

Description du programme

La barrière fermée correspond à l'angle 0° soit une consigne de 75.

La barrière ouverte correspond à l'angle 45° soit une consigne de 130.

Diagramme de programmation

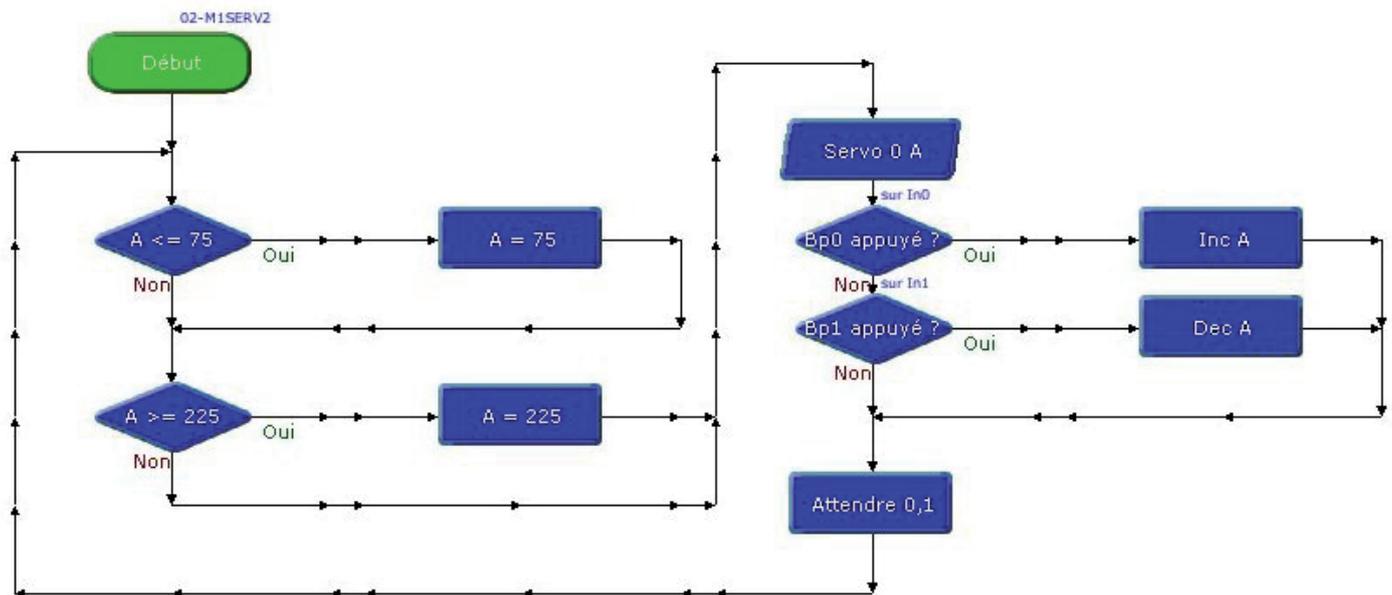


Applications du module 1 Servomoteur 3/3

Programme 02-M1SERV2.plf

But du programme

Déplacer le servomoteur par cran dans un sens ou dans un autre.



Programme 02-M1SERV3.plf

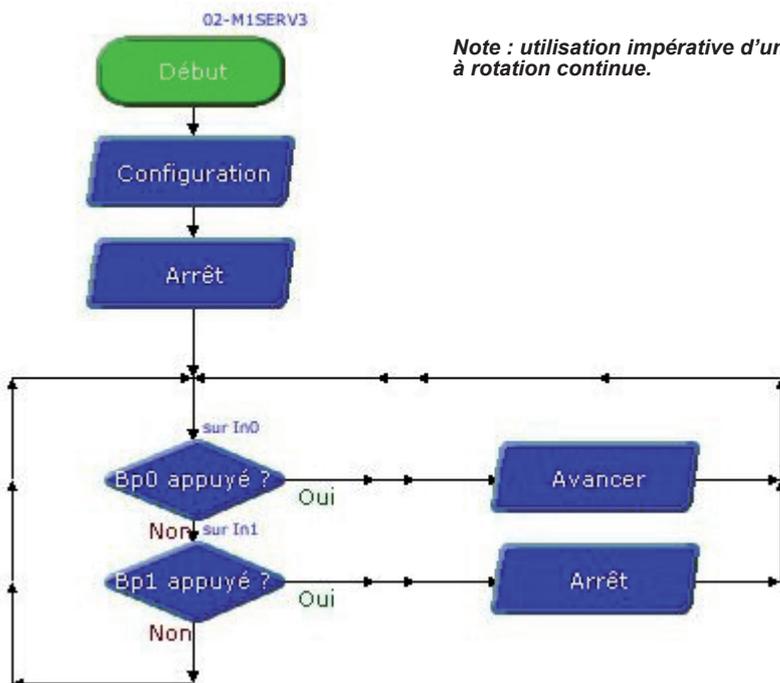
But du programme

Contrôler un servomoteur à rotation continue.

Description du programme

Utilisation de la fonction Moteur Servo. La configuration pour avoir un arrêt est indicatif et varie d'un servomoteur à l'autre.

Diagramme de programmation



Note : utilisation impérative d'un servomoteur à rotation continue.

