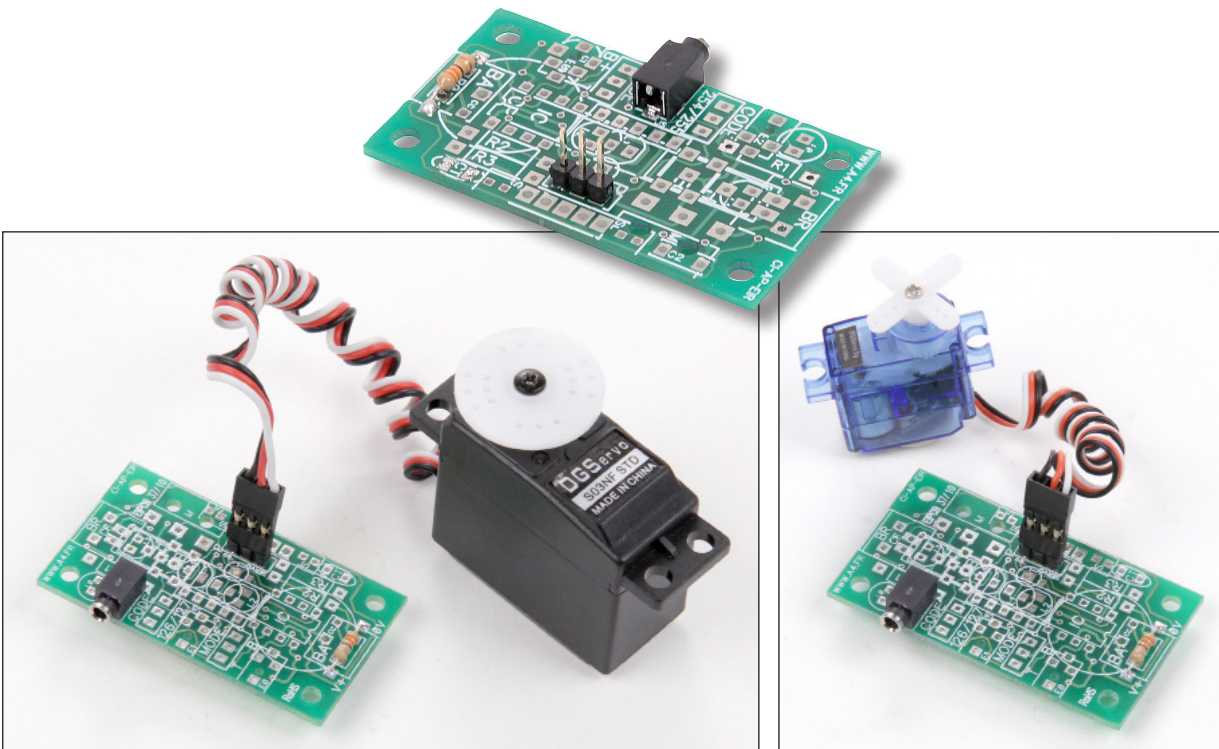
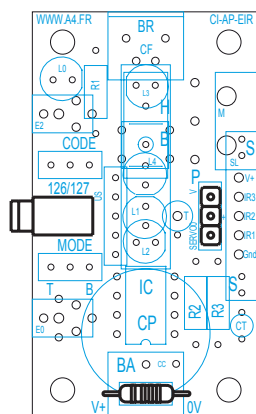


Pilotage 1 Servomoteur

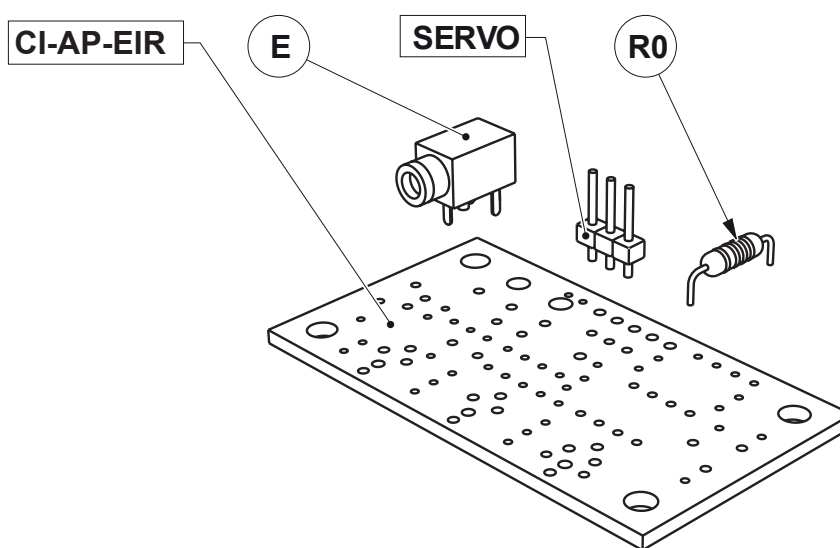
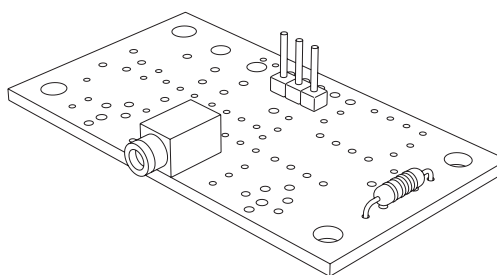
Permet de piloter 1 servomoteur (alimentation par l'interface AutoProgX2).




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 :		A4	PROJET AutoProg	PARTIE Module 1 Servomoteur
	Classe			TITRE DU DOCUMENT Nomenclature et implantation des composants	
Nom			Date		

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	

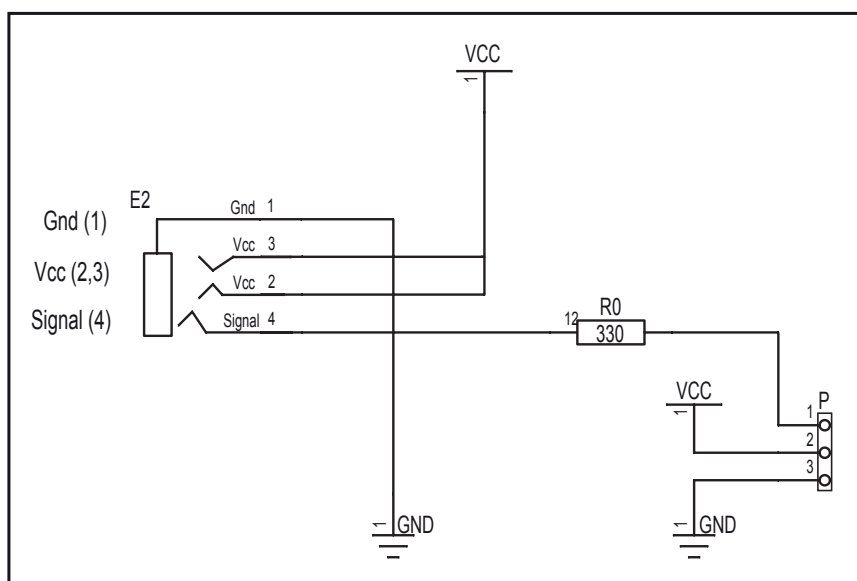


Schéma électronique

Test du module

Phase	Charger le programme nommé	Configuration de test du module	Résultats attendus
1	17-TEST-M1SER.xml	B.0	Le servomoteur se déplace dans un sens puis dans l'autre.

Applications du module 1 Servomoteur 1/3

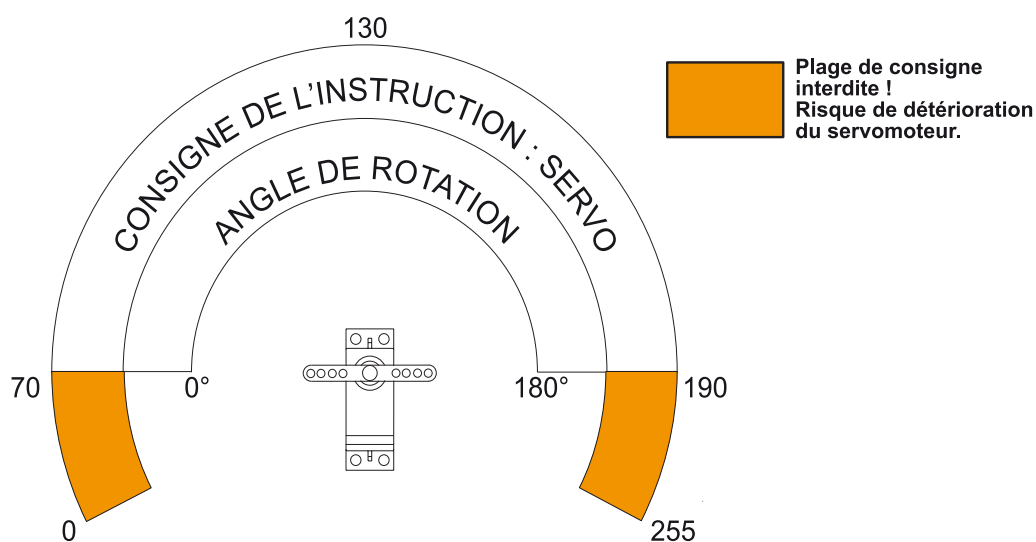
Principe de pilotage du servomoteur

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.

Cependant, la plage utile d'utilisation doit être comprise entre 70 et 210.

En dessous de ces valeurs (0 à 70) et au-delà de ces valeurs (210 à 255), on obtient un fonctionnement aléatoire et même le risque de détérioration du servomoteur.

Ci-dessous, le 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.

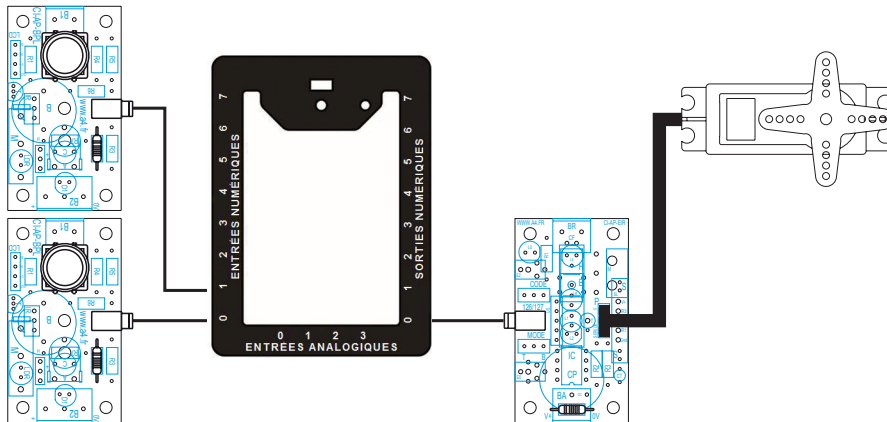
Applications du module 1 Servomoteur 2/3

Matériel nécessaire

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

Connexion du module

Connecter le module 1 servomoteur sur **B.0** et les modules boutons poussoir sur **C.0** et **C.1**.



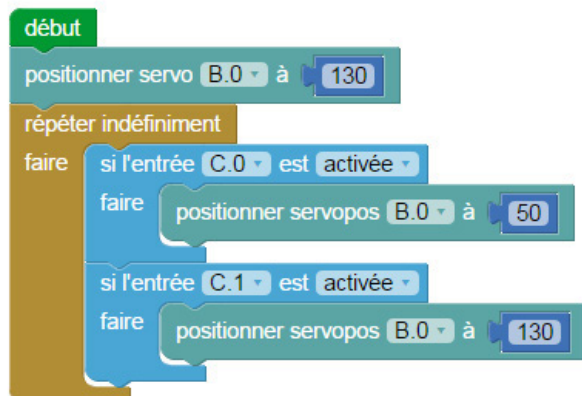
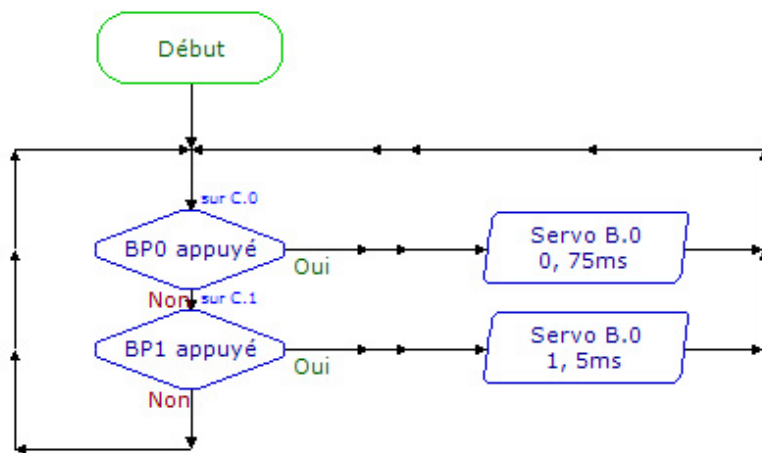
Programme : 02-M1SERV1

Objectif : monter et descendre une barrière.

Description : 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.

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

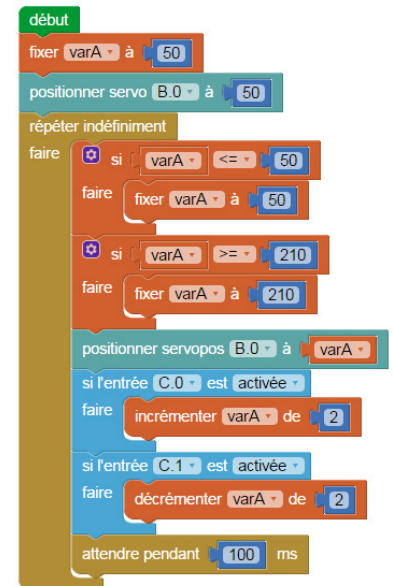
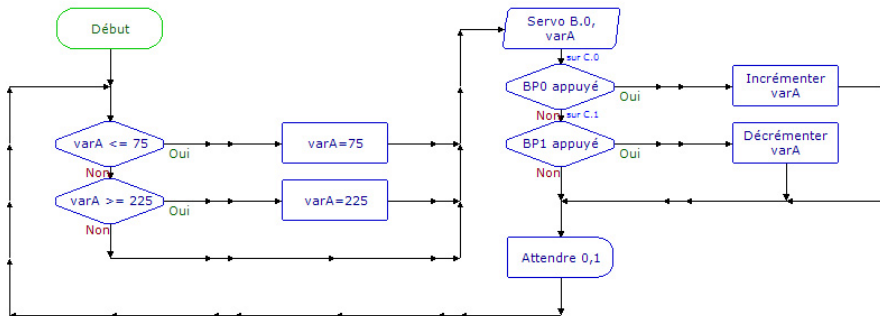


on fait un angle droit
 $50 \rightarrow 210 = 180^\circ$

Applications du module 1 Servomoteur 3/3

Programme : 02-M1SERV2

Objectif : déplacer le servomoteur par cran, dans un sens ou dans un autre.



Programme : 02-M1SERV3

Objectif : contrôler un servomoteur à rotation continue.

Description : utilisation de la fonction Moteur Servo.

La configuration pour avoir un arrêt est indicatif et varie d'un servomoteur à l'autre.

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

