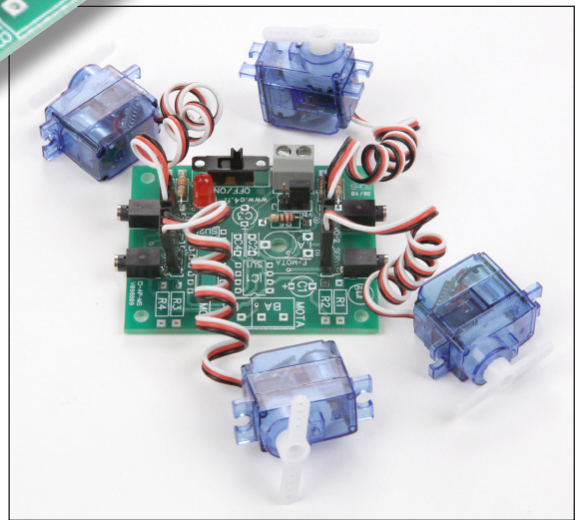
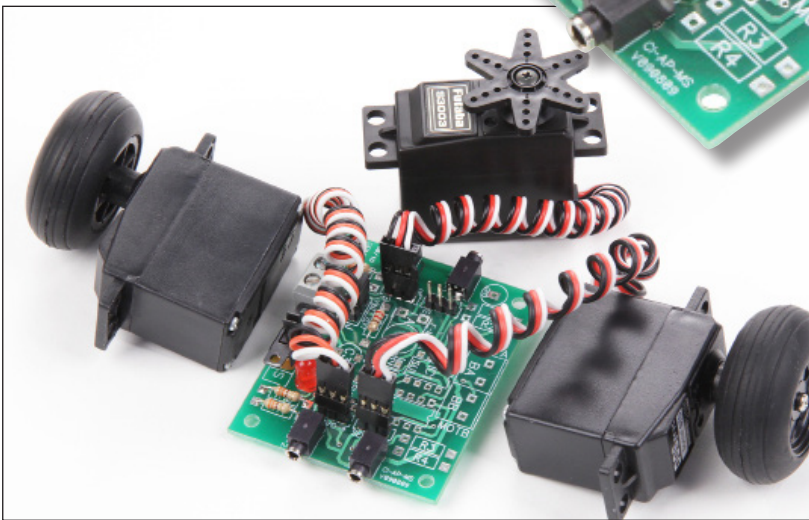
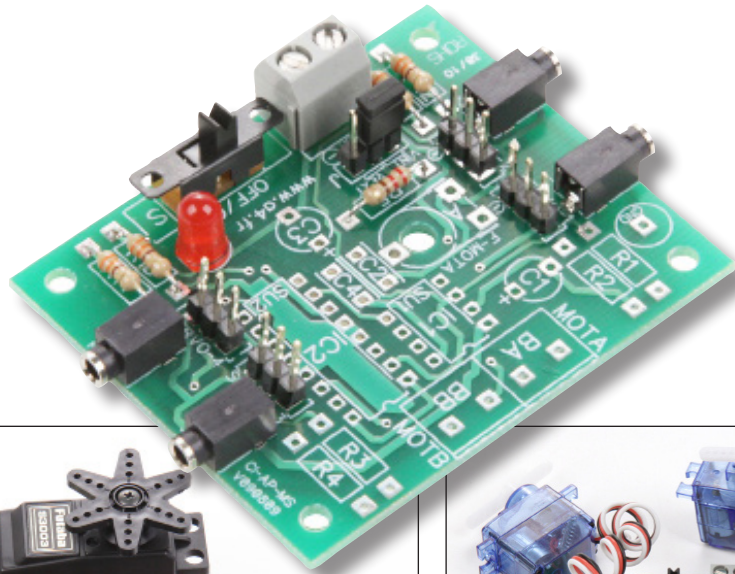


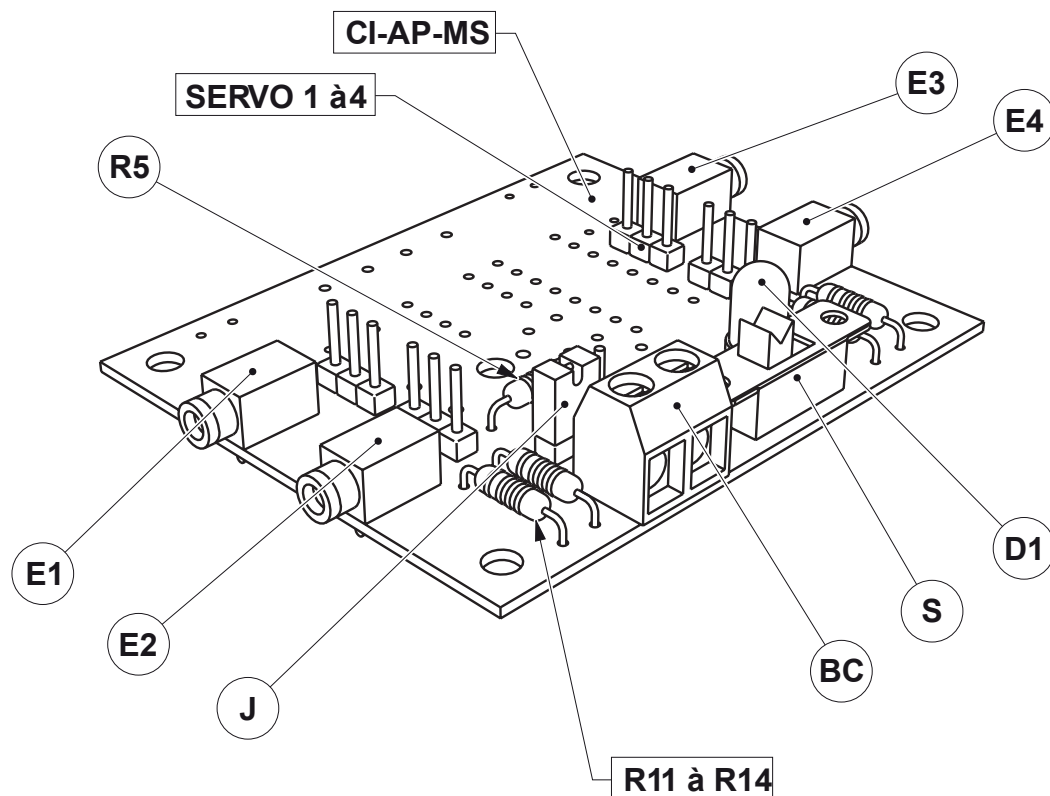
Pilotage 4 Servomoteurs

Permet de piloter jusqu'à 4 servomoteurs.



Alimentation des servomoteurs au travers de l'interface AutoProgX2 ou avec une 2ème alimentation 6 V dédiée.

Servomoteurs à commander à part, source d'alimentation externe non fournie.





J	01	Barette 3 picots à souder + Cavalier double.	CO-PCB-M3P+CO-CAVA
S	01	Interrupteur à glissière.	INV-GLI-C
D1	01	LED rouge Ø 5 mm, 50 mcd, 1,8 V, 20 mA.	DEL-5-R-DIFF-HQ
SERVO1 à 4	04	Barrette 3 picots à souder.	CO-PCB-M3P
BC	03	Borniers double à vis pour CI, 5 A.	BOR-2-CI
E1 à E4	04	Embase jack stéréo Ø 2,5 mm pour CI.	EMB-JACK-D2M5-STE0
R5	01	Résistor 220 ohms 1/4 W 5% (ronge-ronge-marron-or).	RES-220E
R11 à R14	04	Résistor 330 ohms 1/4 W 5% (orange-orange-marron-or).	RES-330E
CI-AP-MS	01	Circuit imprimé double face, 50 x 60 x 1,6 mm.	CI-AP-MS
REPÈRES	NOMBRE	DÉSIGNATION	RÉF. A4

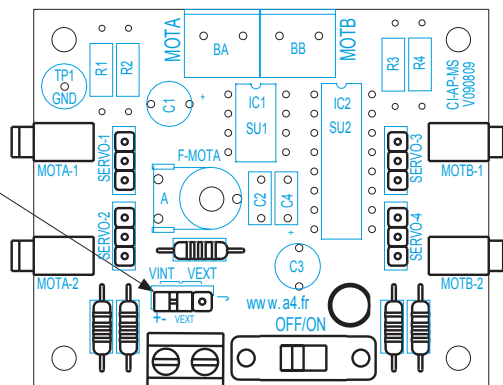
	Echelle :		A4	PROJET AutoProg	PARTIE Module 4 Servomoteurs
	Classe			TITRE DU DOCUMENT Nomenclature	
Nom			Date		

Implantation des composants réf. K-AP-MSERV

Implantation des composants

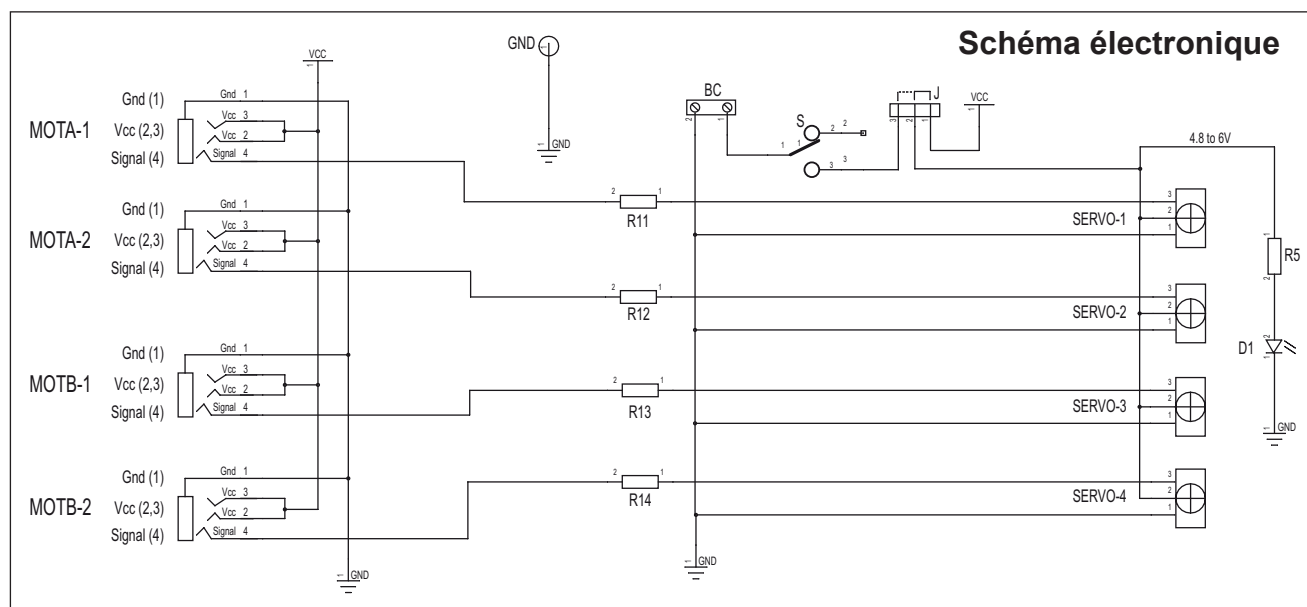


Sélection du mode d'alimentation
Position VINT : alimentation
par boîtier AutoProg.
Position VEXT : alimentation
externe.



Echelle : 1

Schéma électronique

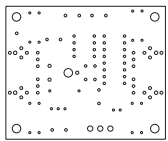










Nomenclature du kit réf. K-AP-MSERV-KIT

Le module 4 servomoteurs 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 4 servomoteurs.

DÉSIGNATION	QUANTITÉ	REPÈRES	DESSIN
Circuit imprimé double face, 50 x 60 x 1,6 mm.	01	CI-AP-MS	
Résistor 330 ohms 1/4 W 5% (orange-orange-marron-or).	04	R11 à R14	
Résistor 220 ohms 1/4 W 5% (rouge-rouge-marron-or).	01	R5	
Embase jack stéréo Ø 2,5 mm pour CI.	04	E1 à E4	
Bornier double à vis pour CI, 5 A.	03	BA, BB, BC	
LED rouge Ø 5 mm, 50 mcd, 1,8 V, 20 mA.	01	D1	
Interrupteur à glissière.	01	S	
Barrette 3 picots à souder.	04	SERV1 à 4	
Barrette 3 picots à souder + cavalier double.	01	J	

Test du module

Phase	Charger le programme nommé	Configuration de test du module	Résultats attendus
1	17-TEST-MSERV2.xml	B.0 à B.3	Les 4 servomoteurs se déplacent dans un sens puis dans l'autre les uns après les autres.

Applications du module 4 Servomoteurs 1/2

Pour le principe de pilotage d'un servomoteur (voir page 4.2.4).

Principe de pilotage du servomoteur à rotation continue

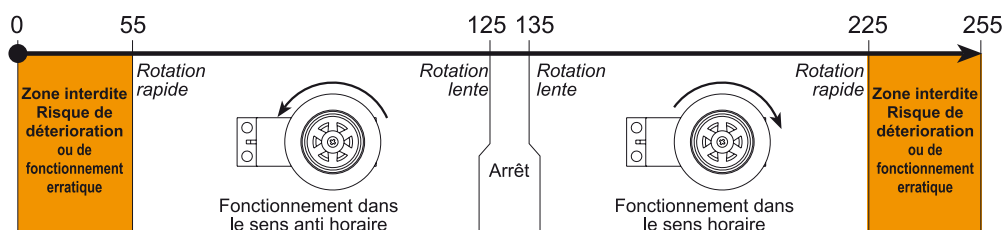
Dans le diagramme de programmation de Logicator, le servomoteur est piloté par la case d'instruction "Moteurs Servo" dans laquelle le sens et la vitesse de rotation sont définis par un nombre entre 0 et 255.

Cependant, la plage utile d'utilisation doit être comprise entre 55 et 225.

En dessous de ces valeurs (0 à 54) et au-delà de ces valeurs (226 à 255), on obtient un fonctionnement aléatoire et même le risque de détérioration du servomoteur.

Exemple ci-contre d'un diagramme de programmation de deux servomoteurs "MD" et "MG". "MG" reçoit l'instruction 104 et "MD", l'instruction 225.

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



Applications du module 4 Servomoteurs 2/2

Matériel nécessaire

1 module 4 servomoteurs et 4 cordons de liaison.

Connexion du module

Connecter le module 4 servomoteurs sur **B.0**, **B.1**, **B.2** et **B.3**.

Programme :03-MSER

Objectif : commander 4 servomoteurs.

Description : chaque servomoteur se déplace l'un après l'autre dans un sens puis dans l'autre.

