

CONTROLADOR DE SERVO-MOTORES II

DESCRIPCIÓN :

Se trata de un circuito que gestiona la posición de un servo-motor con control de modulación por ancho de pulso PWM. El circuito decodifica el valor dado por la placa master y envía un tren de pulsos con el consiguiente ancho para alcanzar la posición deseada.

El circuito dispone de dos conectores para dos servos y el ajuste de los límites se realiza por software.

UTILIDAD :

Los Servo-Motores pueden tener diversas utilidades en una cabina, la principal de ellas puede ser la construcción de indicadores analógicos, como Flaps, Altimetro, Etc.

COMPONENTES :

IC1 = PIC 16F876

R9 = 10K

Q1 = CRISTAL 20 MHZ

C9 Y C10 = 22Pf

C11 = 100Nf

J1 = CONECTOR 2 PINES (RESET)

J2 = CONECTOR 2 PINES MACHO (ALIMENTACIÓN)

J3 = CONECTOR 9 PINES MACHO (DATOS SERVO 1 + GND)

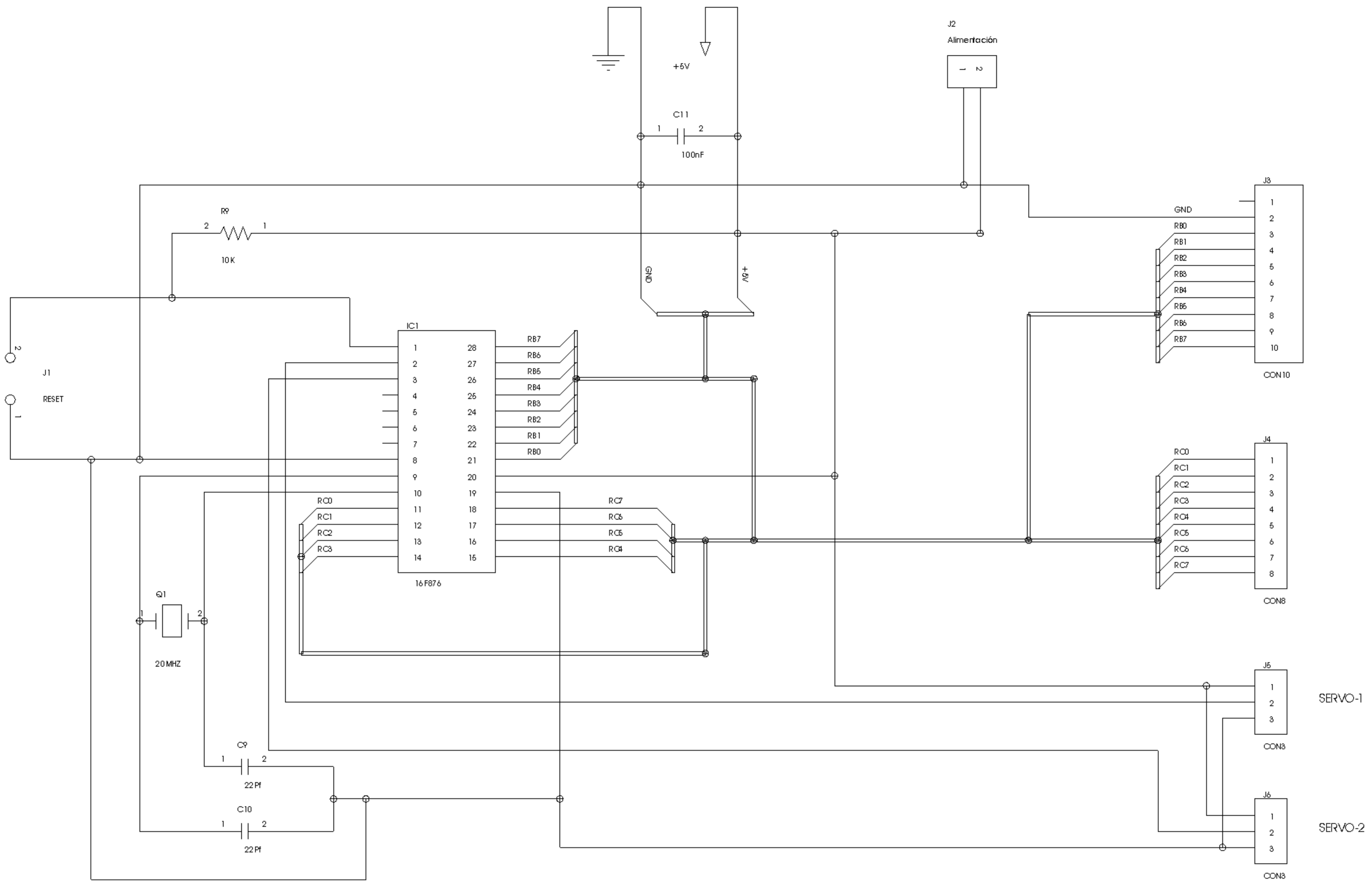
J4 = CONECTOR 8 PINES MACHO (DATOS SERVO 2)

J5 = CONECTOR 3 PINES (SERVO 1)

J6 = CONECTOR 3 PINES MACHO (SERVO 2)

Enlace en www.Opencockpits.com :

<http://www.opencockpits.com/modules.php?name=Content2&pa=showpage&pid=27>



Title		
IOCard Servo II		
Size	Document Number	Rev
A	By Manuel Vélaz	1.0
Date:	Sunday, March 21, 2004	Sheet 1 of 1

