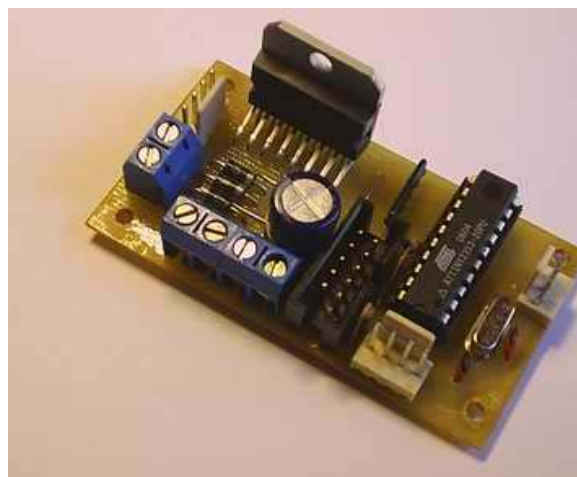
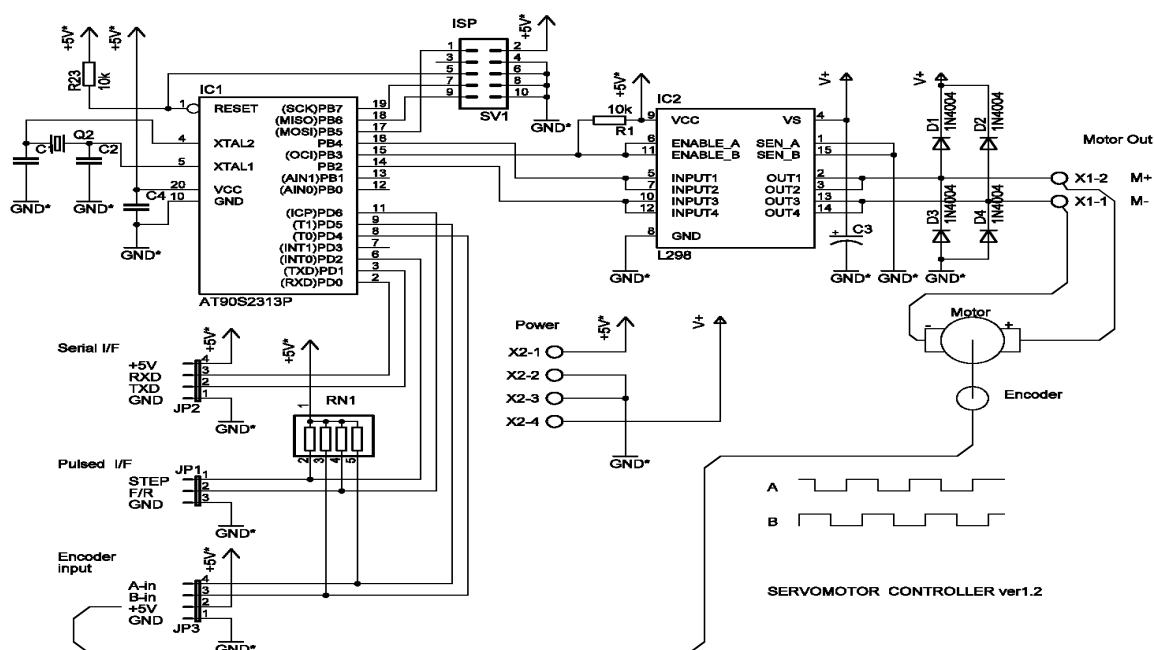


## Технические характеристики блока управления SERVOver1.2

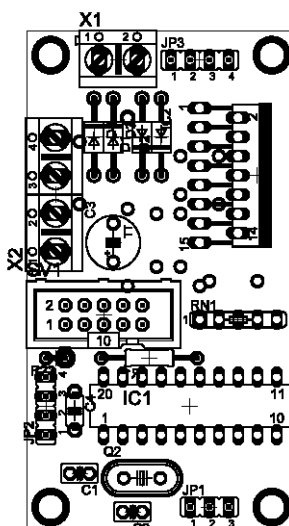
- управление от внешнего устройства, посредством логических сигналов - STEP & DIRECTION
- 5В вход энкодера – уровень TTL
- выход на коллекторный двигатель постоянного тока
- допустимые параметры двигателя – 40В, 4А
- максимальная входная частота - 8 кГц
- частота ШИМ - 20 кГц
- максимальная входная частота энкодера - 52 кГц
- настройка параметров двигателя через COM интерфейс (TTL уровень )
- размер 46x65мм



Схема



Расположение элементов



Для настройки параметров системы, необходимо подключение к COM порту компьютера. Уровень сигналов должен быть TTL. Поэтому непосредственно контроллер подключать к компьютеру нельзя. Нужен переходник выполненный по стандартной схеме на микросхеме MAX232 (Рис.1.) или на транзисторах (Рис.2.).

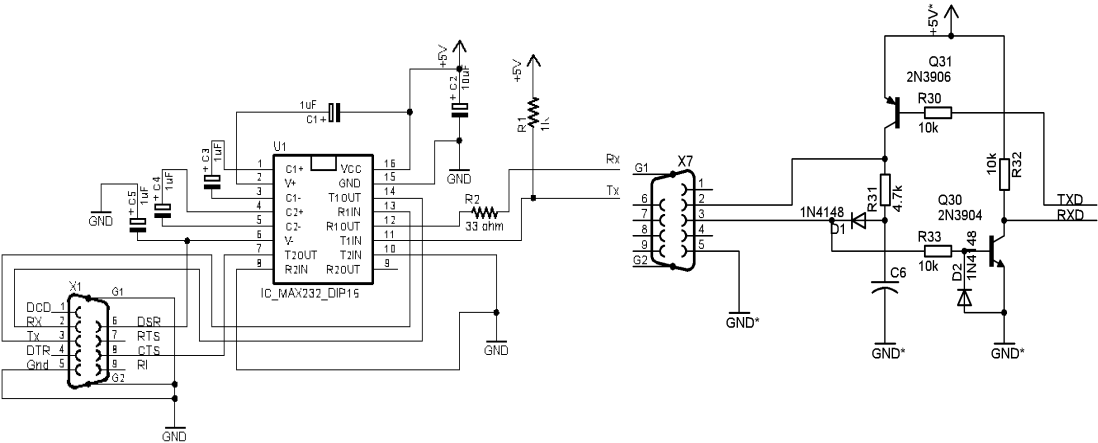


Рис.1.

Рис.2.

Для связи с компьютером подойдет любая терминальная программа. Например, Нурег Terminal. В параметрах порта в программе необходимо установить скорость 38400бит/с. После включения на экран терминала выведется сообщение:

**SERVOver1.2**

%

После этого можно вводить команды и параметры системы.

		Значение по умолчанию	Примечание
<b>P0</b>	Предельная скорость для команды J	300	После выключения питания изменение параметров не сохраняется если их не записать командой W0
<b>P1</b>	Инерционность системы	2048	
<b>P2</b>	Пропорциональная константа	768	
<b>P3</b>	Интегральная константа	96	
<b>P4</b>	Дифференциальная константа	180	
<b>P5</b>	Максимальный вращающий момент	1360	
<b>P6</b>	Максимальная скорость для команды G0	6656	
<b>P7</b>	Ускорение для команды G0	32	
<b>L</b>	Показание счетчика		Позиция может быть как положительная так и отрицательная
<b>J</b>	Перемещение в заданную позицию с постоянной скоростью		Пример:J 1000 (через пробел)
<b>G0</b>	Перемещение в заданную позицию с параметрами P6 и P7		Пример:G0 1000 (через пробел)
<b>G1</b>	Перемещение в заданную позицию с параметрами P7 и заданной скоростью		Пример:G1 1000 200 (через пробел)
<b>W0</b>	Запись параметров P0...P7		
<b>R0</b>	Чтение параметров P0...P7		