

LabView

12

Dr Piotr Sitarek

Katedra Fizyki Doświadczalnej, Politechnika Wrocławska

Temat na dziś

Kontrola urządzeń – myDAQ
serwomotor

Programowanie w środowisku (cd.)



ni.com

(część materiałów zaczerpnięta ze
strony producenta)

serwomotor

Serwomotor

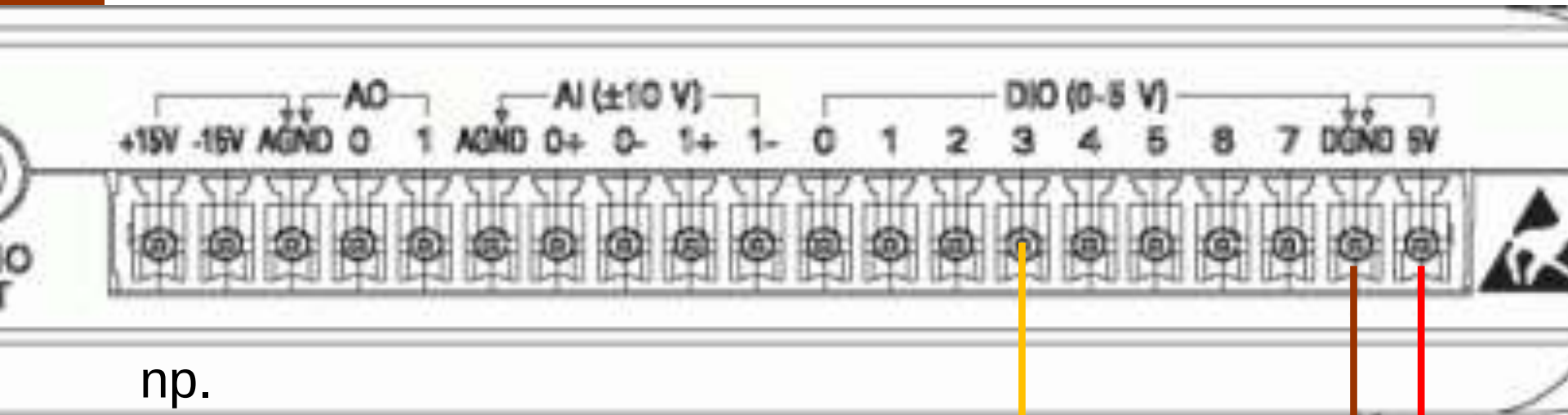
- zwykle nazywany serwomechanizmem łączy silnik prądu stałego, przekładnię, potencjometr i elektronikę kontrolera, aby zapewnić względnie precyzyjną regulację położenia kąтового wału obrotowego
- zapewnia np. kontrolę ruchu ramion robota
- używane w zdalnie sterowanych samolotach, samochodach i łodziach do manipulowania powierzchniami sterującymi (lotka, winda, ster) i sterowania.

serwomotor



Moment: 1,8 kg/cm
Waga: 9g
Prędkość: 0,12 s/60st
Napięcie pracy: 4,5V - 6V

servomotor



np.

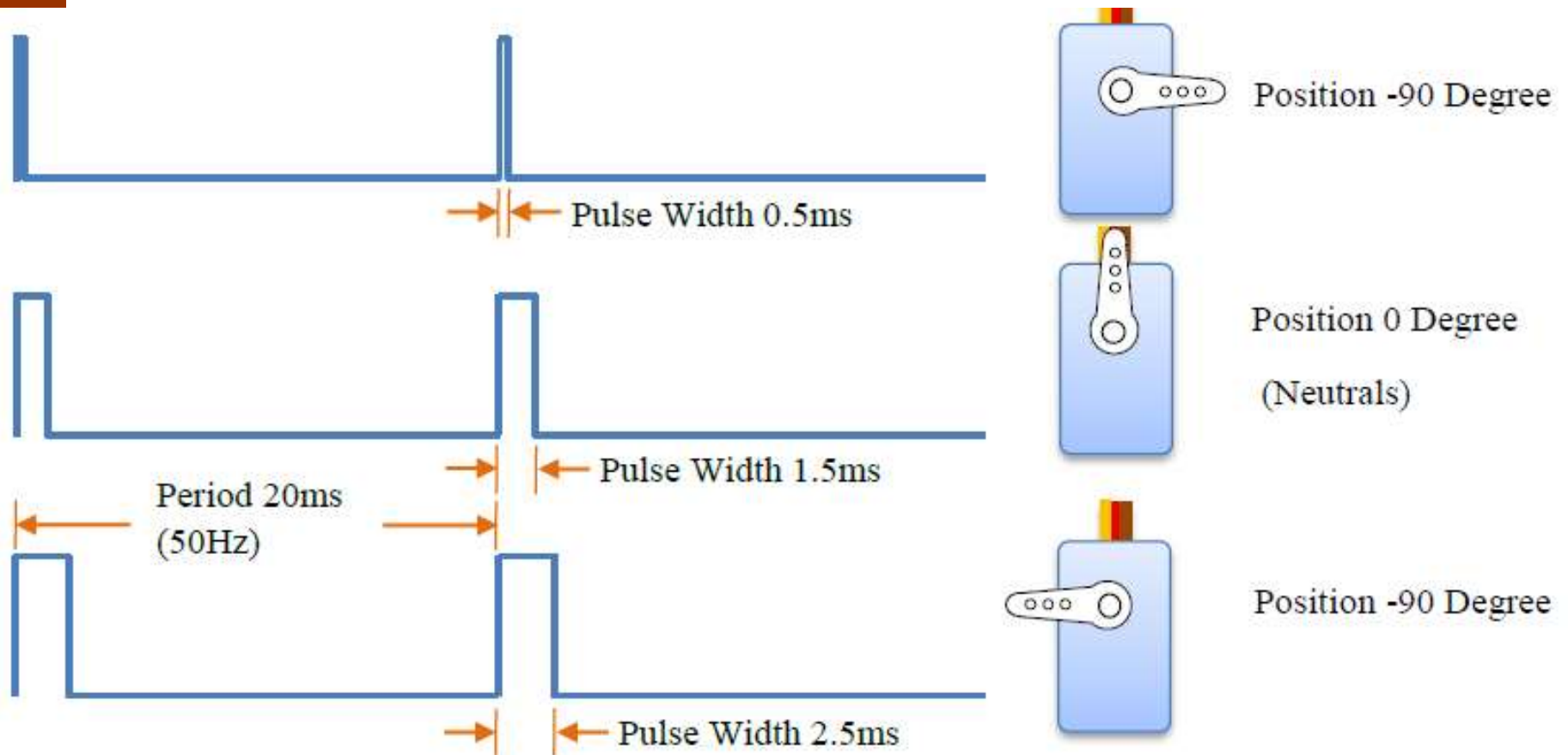
DIO3 (PWM)

5 V

DGND

PWM

PWM – Pulse - Width Modulation

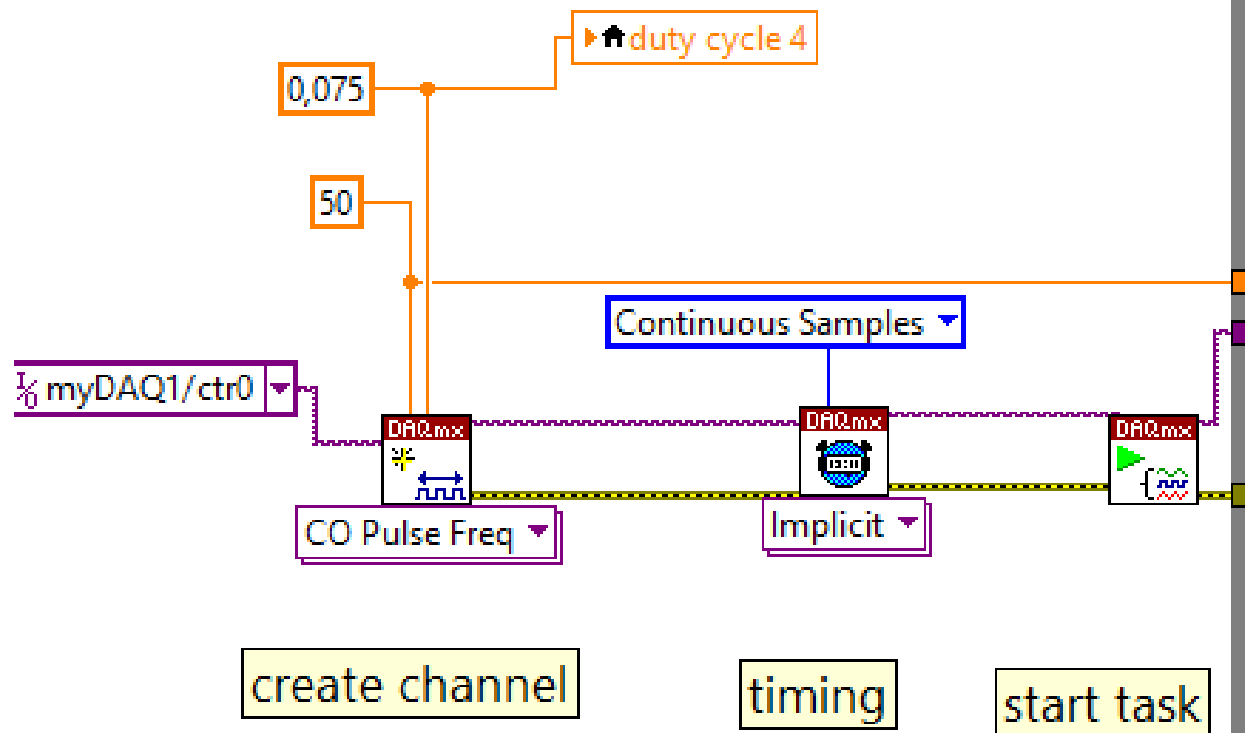


serwomotor

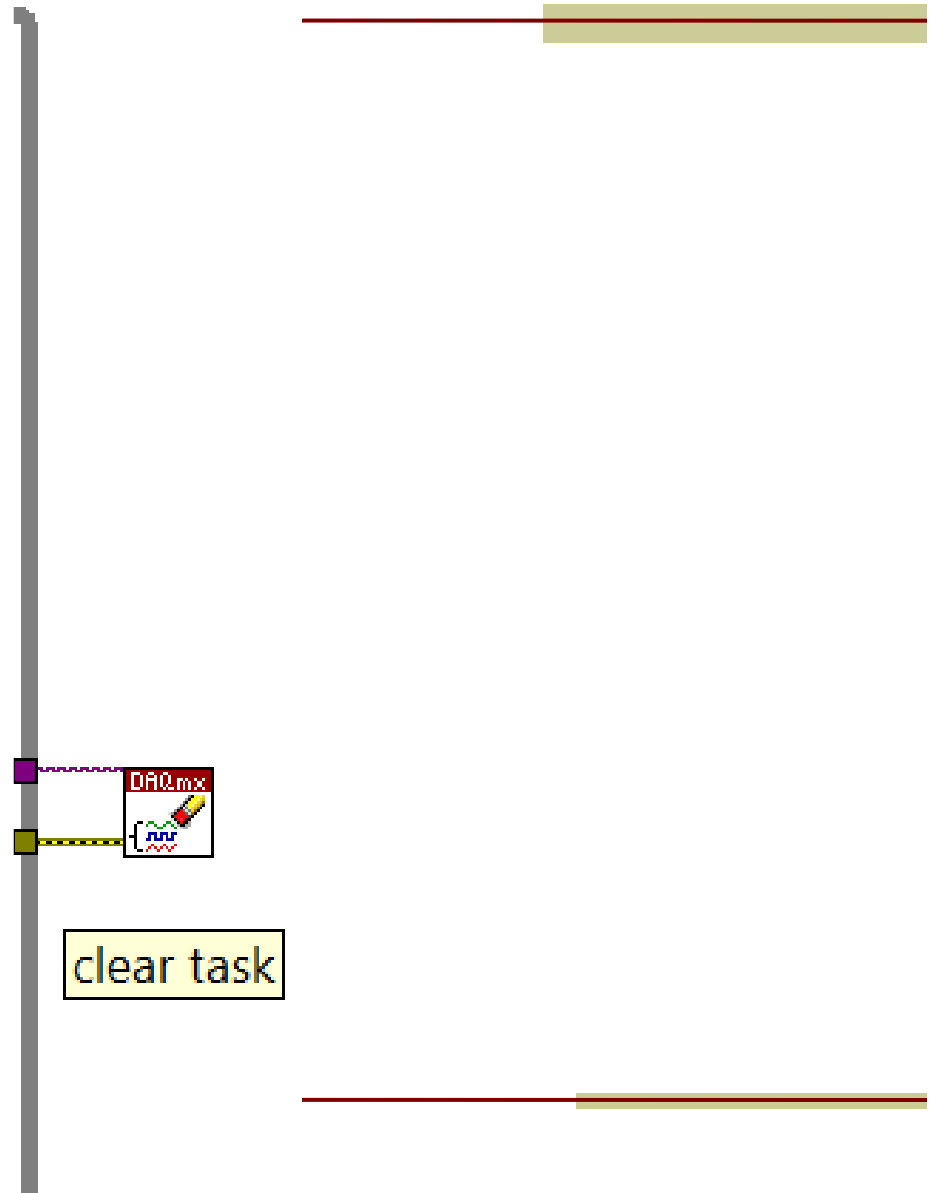
Parametry:

- napięcie pracy: 5 V
 - częstotliwość: 50 Hz (20 ms)
 - duty cycle: 0,5 ÷ 2,5 ms (0,025 ÷ 0,125)
-

servomotor



servomotor



serwomotor

