

## Controllo per servocomando con attivazione tramite pulsante

### Introduzione:

Il controllo per servocomando(cod. VE001-12, VE002-12) è un comando elettronico per la gestione di servocomandi tramite l'utilizzo di un pulsante o interruttore. La semplicità circuitale abbinata alle dimensioni ridotte permette l'utilizzo di tale modulo nelle più varie applicazioni in cui è necessario un controllo meccanico.

### Caratteristiche tecniche:

- Tensione alimentazione: 4 – 7Vcc;
- Assorbimento: 100mA(Max) a 7Vcc;
- Regolazione velocità: trimmer lineare monogiro;
- Regolazione angolo apertura: trimmer lineare monogiro;
- Servocomandi supportati: Analogici e digitali;
- Connettore a tre pin per la connessione del servocomando;
- Morsettiera a 2 pin per la connessione del pulsante(VE001-12) o interruttore(VE002-12);
- Funzionamento con pulsante (OFF/(ON) – ON/(ON)): VE001-12;
- Funzionamento con interruttore (OFF/ON – ON/ON): VE002-12;

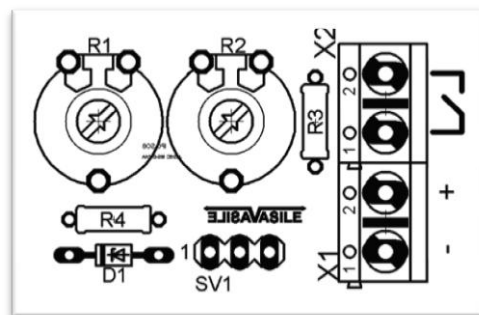
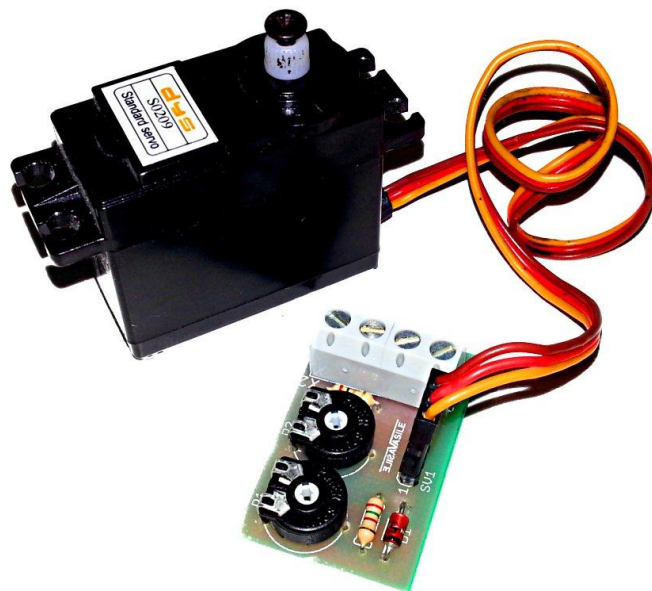
### Funzionamento:

Il “controllo per servocomando” permette di gestire servocomandi di tipo analogico e digitale in modo semplice ed economico. Il controllo è affidato al microprocessore ad 8 bit “12F683” di casa Microchip, esso:

- monitora lo stato dell'ingresso per il pulsante;
- preleva dai due trimmer la posizione angolare e la velocità di spostamento;
- genera un segnale PWM per il controllo del motore.

L'angolo di apertura è regolabile agendo sul trimmer R2, ruotando verso destra, l'angolo di apertura del servo aumenta, ruotando verso sinistra, l'angolo di apertura diminuisce.

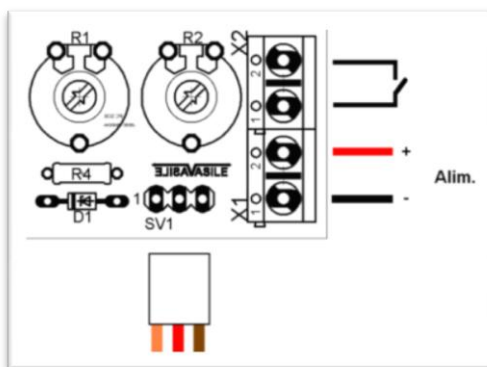
La velocità di spostamento è regolabile agendo sul trimmer R1, ruotando verso destra, la velocità diminuisce, ruotando verso sinistra,



la velocità del servo aumenta.

Il pulsante o interruttore deve essere cablo sul connettore X2, l'alimentazione deve essere fornita sul connettore X1.

## Installazione:



## Regolazione:

Dopo aver eseguito tutti i collegamenti riportati precedentemente, si procede come segue per la regolazione:

- ruotare i trimmer(R1 ed R2) nella posizione centrale;
- procedere alla fornitura di alimentazione(il servocomando si porta nella posizione iniziale, ovvero quella di riposo);
- premere il pulsante(VE001-12) o interruttore(VE002-12) cablo sull'ingresso X2 (il servocomando inizia la rotazione fino alla posizione di apertura regolata tramite trimmer);
- Agire sul trimmer R2 per regolare l'angolo di apertura desiderato ed agire sul trimmer R1 per regolare la velocità di esecuzione.

## Campo applicativo:

- Domotica;
- Automotive;
- Robotica;
- Modellismo;

## Dimensioni:

