



Le servo peut être commandé:

- 1) en I2C: l'angle cible est envoyé sur 2 octets de (0 à 4095 pour un angle de 0° à 360°)
- 2) en utilisant le protocole RCUL/Xany qui utilise une seule voie proportionnelle via les interfaces suivantes:
 - 2.1) PWM
 - 2.2) CPPM
 - 2.3) SBUS, IBUS, SRXL, etc...
- 3) en utilisant le mode X/Y via les interfaces suivantes:
 - 3.1) 2 voies PWM (1 voie X et une voie Y)
 - 3.2) CPPM (1 voie X et une voie Y)
 - 3.3) SBUS (1 voie X et une voie Y)
- 4) en mesurant avec précision la largeur d'impulsion PWM
- 5) via le port série console (niveau TTL à 115200,N,8,1)

© OpenAVRc Team
 LUCAS: Looped Universal Controlled Angle Servo
 Usable inputs:
 PWM, CPPM, SBUS, SRXL, JETIEX

Sheet: /
 File: LUCAS_FPS148_FS3003.kicad_sch

Title: Servo Universel à Angle Contrôlé en boucle

Size: A4 Date: 2023-11-25

KiCad E.D.A. kicad 7.0.8

Rev: 1.1

Id: 1/1