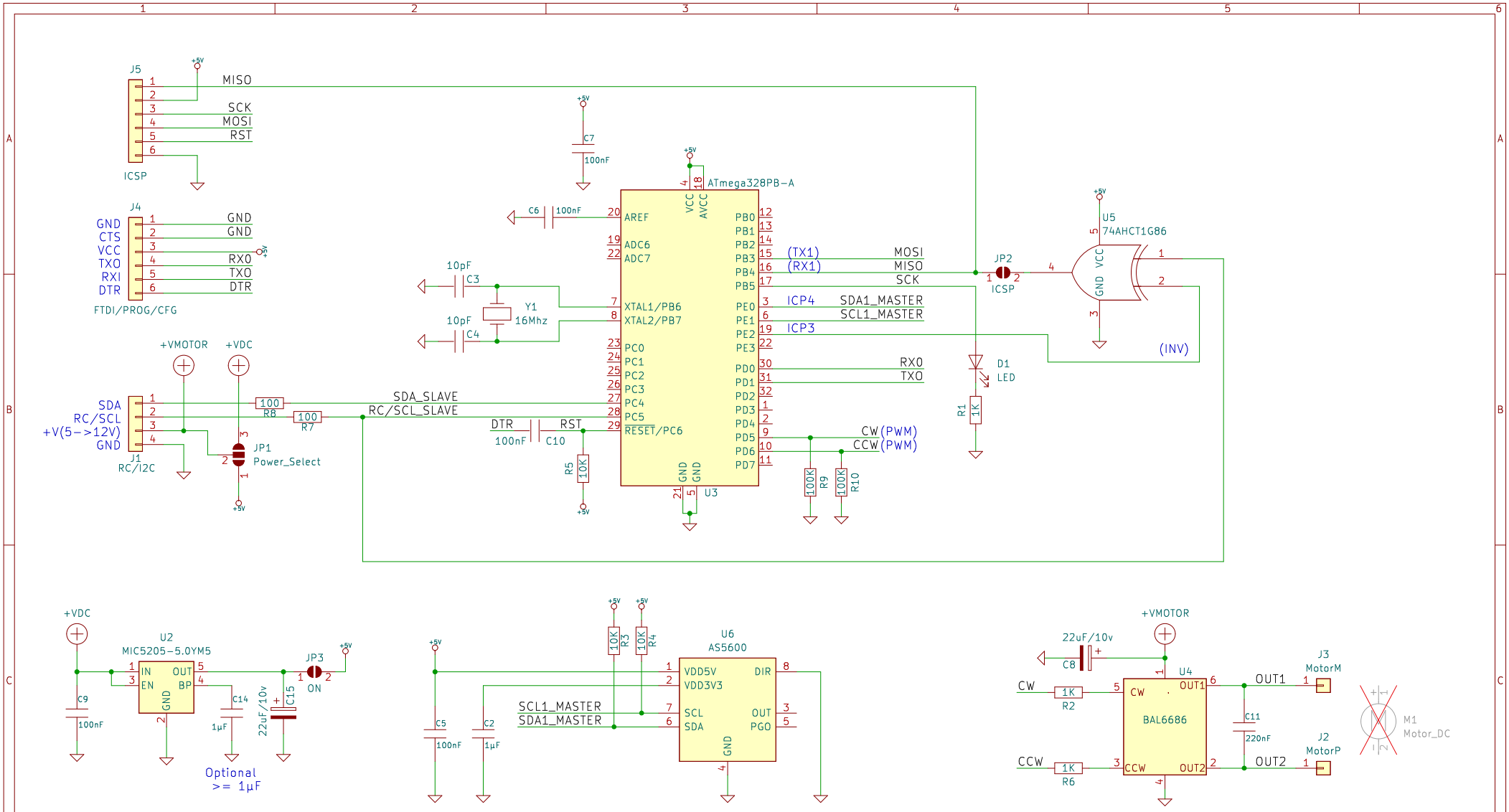


Le servo peut être commandé:
1) en I2C: l'angle cible est envoyé sur 2 octets de (0 à 4095 pour un angle de 0° à 360°)
2) en utilisant le protocole RCUL/Xany qui utilise une seule voie proportionnelle via les interfaces suivantes:
  2.1) PWM
  2.2) CPPM
  2.3) SBUS, IBUS, SRXL, etc...
3) en utilisant 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: 2023-11-11 | Rev: 1.1 |
| KiCad E.D.A. kicad 7.0.8 | | Id: 1/1 |