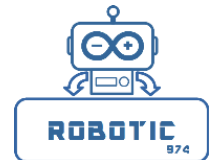


Fiche Composant

Servo Moteur

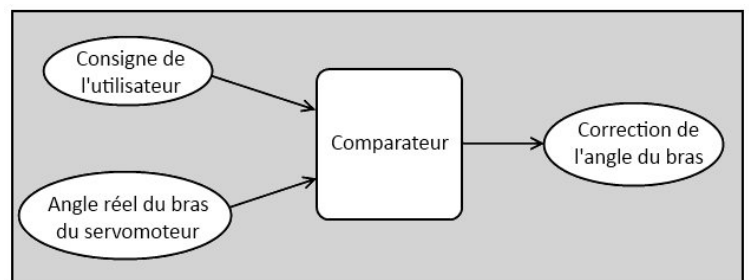
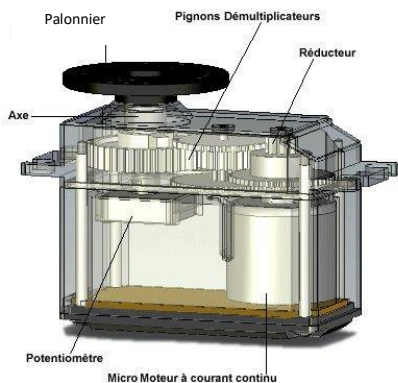


Format : boîtier

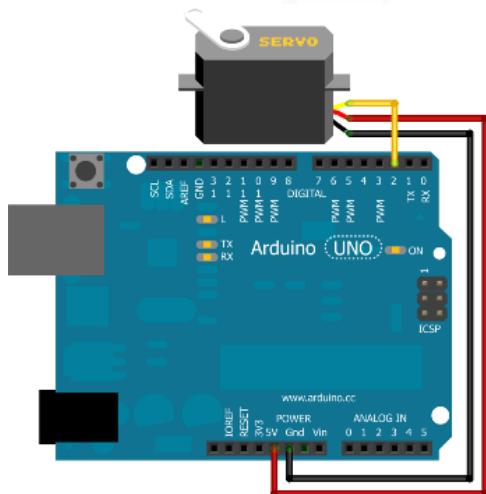
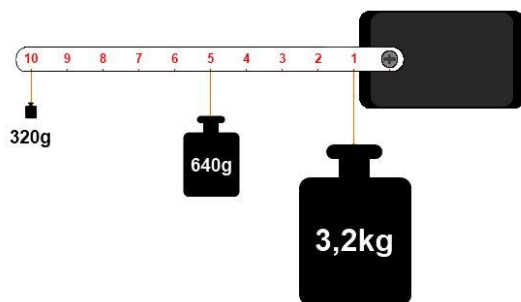
☒ Actif ☐ PassifPolarisé : ☒ Oui ☐ Non

Un servomoteur... Étrange comme nom, n'est-ce pas ? Cela dit, il semblerait qu'il le porte bien puisque ce moteur, emportent avec lui une électronique de commande (faisant office de "cerveau").

Il est capable de maintenir une opposition à un effort statique et dont la position est vérifiée en continu et corrigée en fonction de la mesure. C'est donc un système asservi. Le servomoteur intègre dans un même boîtier, la mécanique (moteur et engrenage), un potentiomètre pour connaître l'angle réel, et de l'électronique pour la commande et l'asservissement du moteur. La position est définie avec une limite de débattement d'angle de 0 à 180 degrés, mais également disponible en rotation continue.



Puissance (couple) exemple : 3.2Kg.cm :



Made with Fritzing.org

Le signal de commande :

