

표시

[Home](#) > [제품 설명서](#) > [다이나믹셀](#) > [MX 시리즈](#)

ROBOTIS e-Manual v1.30.00

MX 시리즈

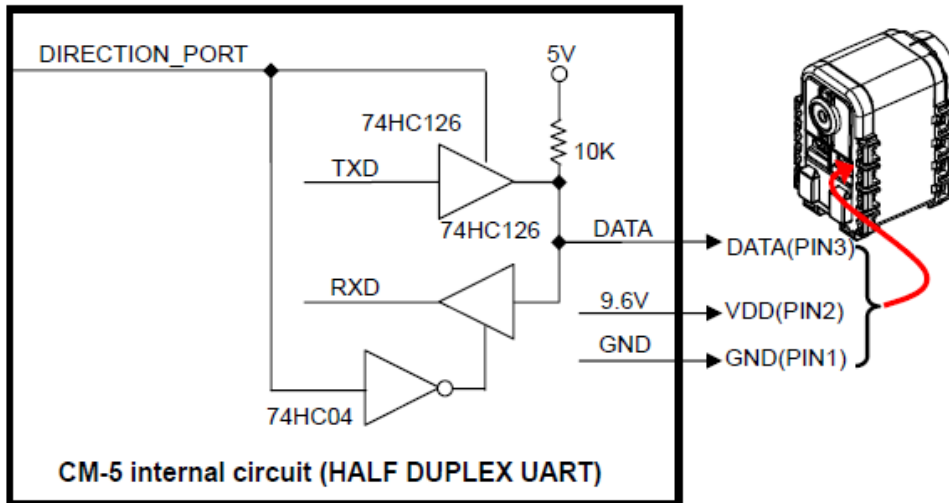
- MX-12W
- MX-28T / MX-28R
- MX-64T / MX-64R
- MX-106T / MX-106R
- MX-28AT / MX-28AR
- MX-64AT / MX-64AR

※ [다이나믹셀 커넥터 모델별 규격 보러가기](#)

연결 회로도와 핀배열 - MX-12W

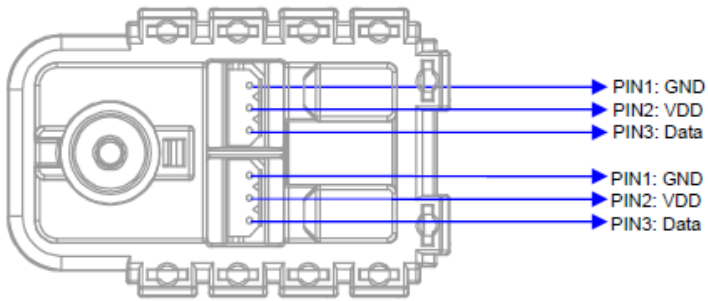
연결 회로도

Dynamixel MX시리즈를 제어하기 위해서는 Main Controller UART의 신호를 Half duplex type으로 변환시켜 주어야 합니다. 다음은 그 권장 회로도입니다.



핀 배열

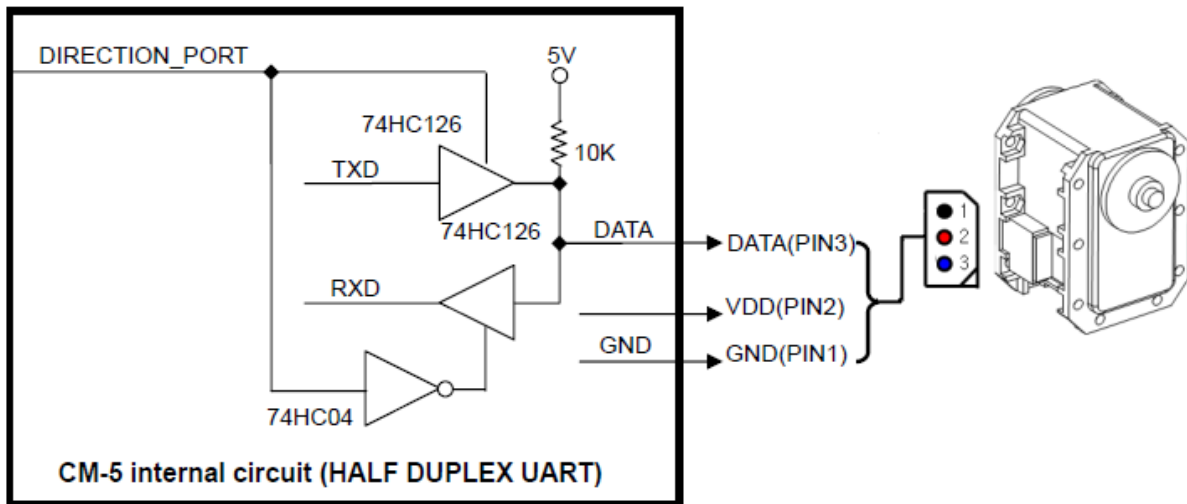
Connector의 Pin배열은 다음과 같으며 두개의 Connector는 Dynamixel 내부에서 Pin2Pin으로 연결되어 있으므로 하나의 커넥터에만 연결해서 다이나믹셀을 구동할 수 있습니다.



연결 회로도와 핀배열 - MX-28T, MX-64T, MX-106T

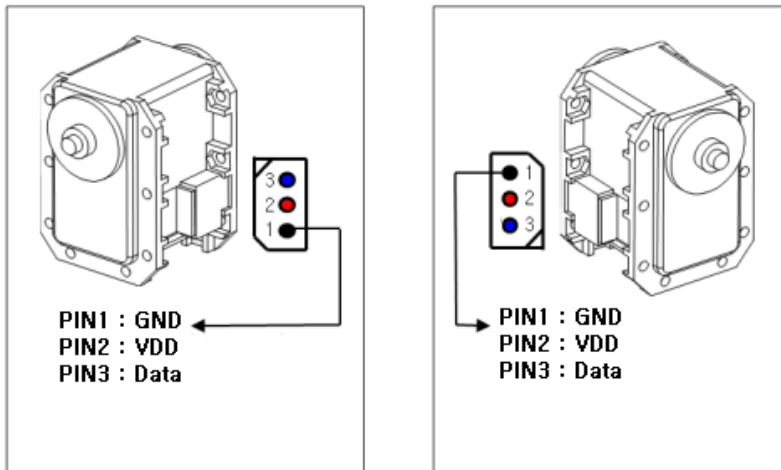
연결 회로도

Dynamixel MX시리즈를 제어하기 위해서는 Main Controller UART의 신호를 Half duplex type으로 변환시켜 주어야 합니다. 다음은 그 권장 회로도입니다.



핀 배열

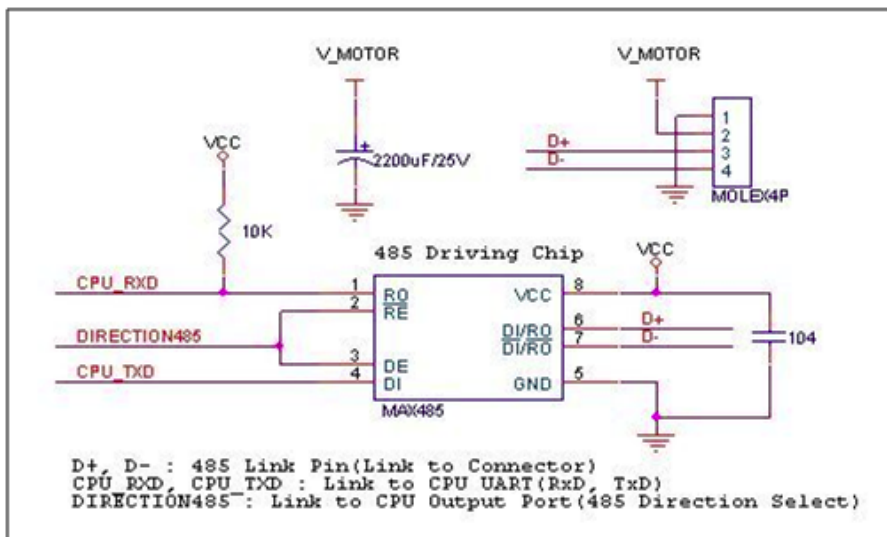
Connector의 Pin배열은 다음과 같으며 두개의 Connector는 Dynamixel 내부에서 Pin to Pin으로 연결되어 있으므로 하나의 커넥터에만 연결해서 다이나믹셀을 구동할 수 있습니다.



연결 회로도와 핀배열 - MX-28R, MX-64R, MX-106R

연결 회로도

Main Controller를 직접 제작하여 MX 시리즈를 제어하기 위해서는 Main Controller UART의 신호를 RS485 type으로 변환시켜 주어야 합니다. 다음은 권장 회로도입니다.



전원은 Pin1(-), Pin2(+))를 통하여 다이내믹셀로 공급됩니다.

(Dynamixel 전용 Controller에는 위의 회로가 내장되어 있습니다.)

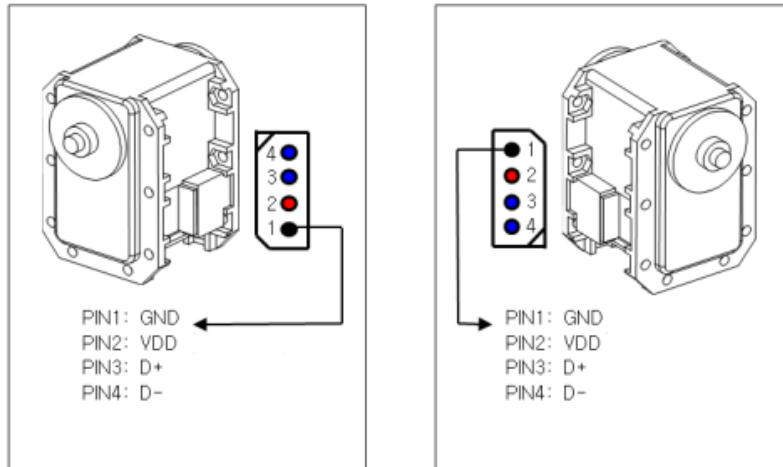
위의 회로도에서 TTL Level의 TxD와 RxD는 DIRECTION 485의 Level에 따라 다음과 같이 Data 신호의 방향이 결정됩니다.

DIRECTION485 Level =High인 경우: TxD의 신호가 D+, D-로 출력

DIRECTION485 Level =Low인 경우: D+, D-의 신호가 RxD로 입력

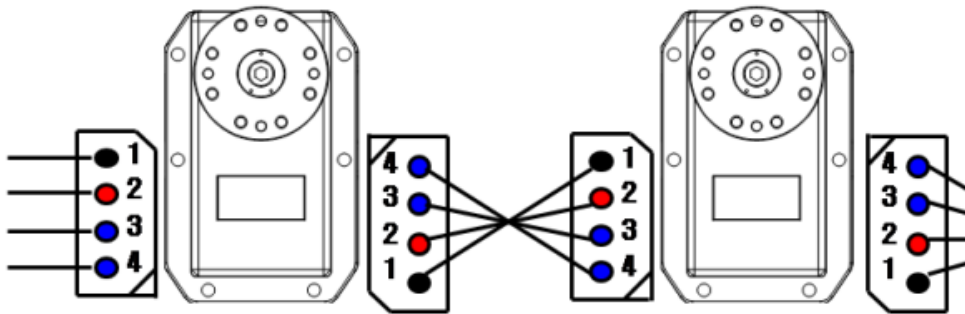
핀 배열

커넥터의 Pin배열은 아래 그림과 같습니다. MX시리즈에 있는 두 개의4P커넥터는 내부에서 Pin2Pin으로 연결되어 있으므로 두 개 중 어떠한 커넥터에 연결해도 MX 시리즈를 구동 시킬 수 있습니다.



Wiring

아래 그림과 같이 Pin2Pin으로 연결합니다. 이러한 방식으로 연결하면 여러 개의 MX시리즈들을 하나의 BUS상에서 제어할 수 있습니다.



주의 : 배선 시에는 Pin배열이 틀리지 않도록 각별히 주의하십시오. 올바르지 않을 경우 다이내믹셀의 손상을 초래할 수 있습니다.

연결 확인

배선을 통하여 Dynamixel에 전원이 올바르게 공급되었다면 Dynamixel의 LED가 한 번 깜박입니다.

[오류 보고](#)

Copyrights (c) 2010 ROBOTIS All rights reserved.