

Серво мотор MG90



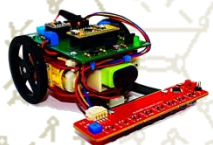
Разработил: инж.А.Анчев



Серво мотор

- ✱ Сервомоторът е вид електродвигател, предназначен за привеждане в движение на устройства за управление;
- ✱ Предоставя прецизен контрол по линейни и ъглови позиции, скорости и ускорение;
- ✱ Обикновено сервомоторите са с малки габарити и мощност;

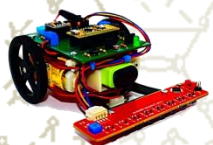
SOCIETY
ROBOTICS





Abir

SOCIETY
ROBOTIC

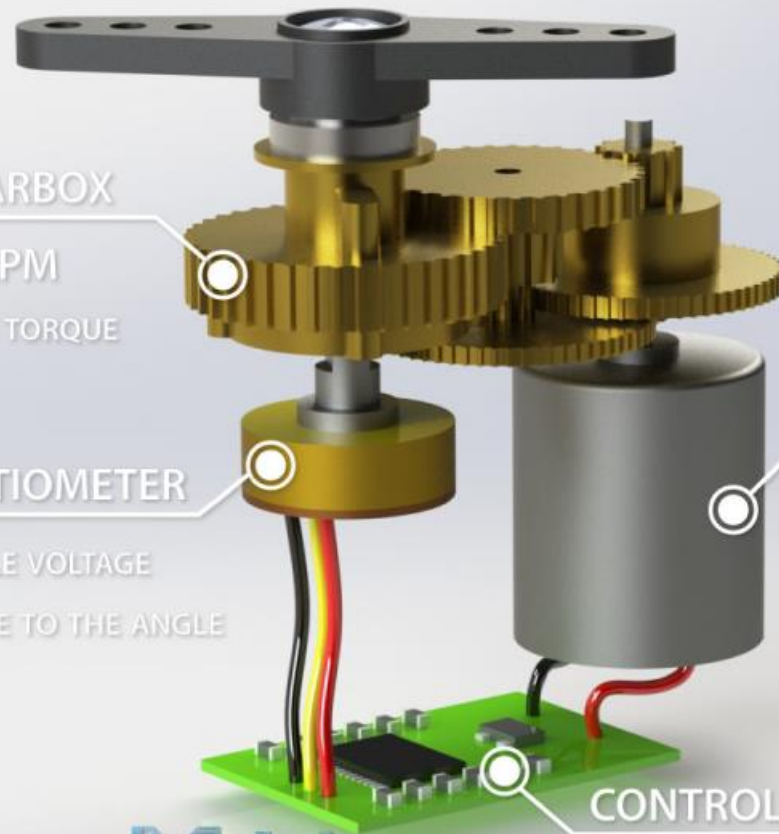
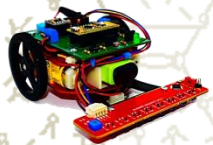


ONLINE
TRADING



Society of Robotics

SOCIETY OF ROBOTICS



GEARBOX

- 60 RPM
- HIGH TORQUE

POTENTIOMETER

- VARIABLE VOLTAGE
- RELATIVE TO THE ANGLE

DC MOTOR

- HIGH SPEED
- LOW TORQUE

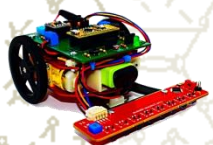
CONTROL CIRCUIT

- INTEGRATED H-BRIDGE



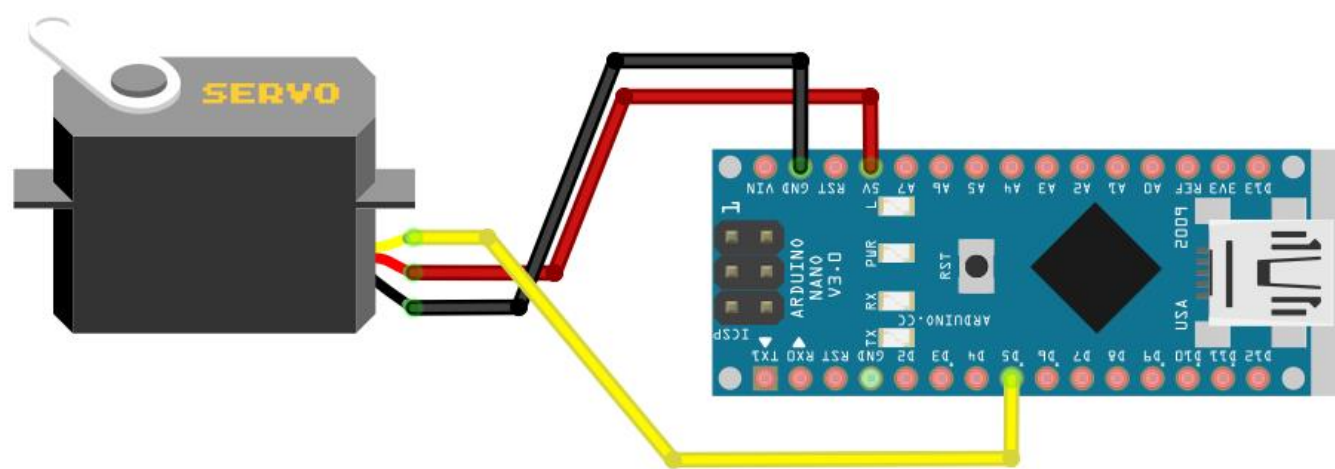
MG90S

- ✦ Работи с напрежение 4V - 6V, консумира ток до 650mA в натоварен режим и достига до 130 оборота в минута (RPM) при захранване 6V.
- ✦ Корпусът на редуктора е като на мини серво механизъм - 32,3mm x 12mm x 30mm.

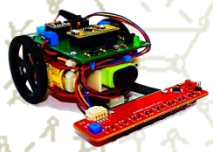




Свързване



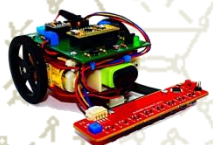
**SOCIETY
ROBOTIC**





Библиотека VarServoSpeed

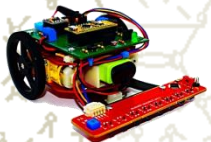
- ✱ **attach**(pin) – свързване на сервомотора към управляващ пин;
- ✱ **write**(value) – задаване на ъгъл на завъртане value;
- ✱ **write**(value, speed) – задаване на ъгъл на завъртане value със скорост speed;
- ✱ **stop**() – спиране на сервомотора на текущата позиция;
- ✱ **detach**() – разкачане на сервомотора от свързващия пин;





Society of Robotics

SOCIETY
ROBOTICS



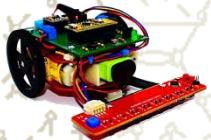
✶ **write**(value, speed, wait) – завъртане на ъгъл value със скорост speed. Ако стойността на wait е true, се изчаква движението да завърши и тогава да продължи изпълнението на кода;

✶ **sequencePlay**(sequence, sequencePositions); - изпълнение на масив от последователни движения с определени скорости от началната позиция;



Abriel

SOCIETY
ROBOTIC—



- 💡 **sequencePlay**(sequence, sequencePositions, loop, **startPosition**); - изпълнение на масив от последователни движения с определени скорости от **startPosition**;
- 💡 **sequenceStop**(); - спира изпълнението на масив от последователни движения;