

Link do produktu: <https://www.gotronik.pl/sterownik-serwomechanizmow-2-kanalowy-do-mg995-mg996-sg90-p-6457.html>

## Sterownik serwomechanizmów 2 kanałowy do MG995 MG996 SG90

Cena brutto	<b>39,32 zł</b>
Cena netto	<b>31,97 zł</b>
Czas wysyłki	<b>24 godziny</b>
Numer katalogowy	<b>BTE-674</b>
Producent	<b>mini moduły</b>

### Opis produktu

Sterownik serwomechanizmów 2 kanałowy do MG995 MG996 SG90

Sterownik do silników z przekładnią tzw. serw lub serwomechanizmów wykorzystywanych w modelarstwie. Przy pomocy sterownika mamy możliwość sterowania - obracania silnikiem. Dodatkowym atutem jest możliwość sterowania silnikami z poziomu programu PC. Oferowany sterownik umożliwia podłączenia 2 silników typu serwo i jednoczesne nimi sterowanie jednym potencjometrem. Bardzo łatwy sposób podłączenia: do złącz Vcc i Gnd przykręcamy przewody zasilające, a wyjście do silnika Vcc Gnd i sygnał sterujący S

| sterownik serwa | sterownik silników z serwomechanizmem | regulator serwo | sterownik serwomechanizmu MG995 MG996 SG90 robot |

### dane techniczne:

- 2 kanałowy sterownik silników z przekładnią - serwomechanizmów modelarskich np. SG90/MG995/MG996
- napięcie wejściowe zasilania: 5V - 9Vdc  
musi być zgodne z napięciem zasilania serwa
- 2 kanały wyjściowe
- kontrola z dokładnością: 0,09°  
zmiana PWM z 1us
- cykl: 20ms
- wsparcie dla silników serwo z długością impulsu: 0,5s - 2,5s
- przycisk zmiany trybu pracy
- tryby pracy ustawiane przełącznikiem:
  - ▶ ręczna regulacja potencjometrem
  - ▶ sterowanie poprzez interfejs szeregowy UART z komputera PC \_ oprogramowanie
  - ▶ funkcja powrotu
- możliwe sterowanie 2 serwomechanizmów w tym samym czasie
- duża precyzja
- mikroprocesor sterujący 8 bitowy STM8S103 z precyzyjnym wyjściem PWM
- możliwość zasilania z ogniwa litowego 2S
- D1 D2 diody LED sygnalizujące tryb pracy
- prąd wyjściowy: wystarczający do sterowania serwomechanizmami MG995 / MG996  
w przypadku przekroczenia prądu wyjściowego migają diody LED
- **złącza na płytce sterowania:**
  - ▶ złącze zasilania Vcc + | Gnd - złącza terminal block ARK do przykręcenia przewodów
  - ▶ gniazdo XH2.54mm do zasilania z akumulatora litowego 2S

- 
- ▶ wyjście sterujące na serwo 6pin - listwa szpilkowa typu GOLD-PIN - podłączenie 2 silników: Gnd Vcc S-sygnal do serwa
  - ▶ Vcc Gnd TxD RxD - otwory pod przewody lub listwę gold-pin 2,54mm/100mils --> do komunikacji szeregowej UART z oprogramowaniem sterującym LCSC-16 Servo Controller. Do komunikacji z komputerem potrzebna przejściówka typu UCB-TTL na układzie Ch340, FT232, PL2003 lub innym podobnym
  - płytką drukowaną dwustronna z metalizacją otworów
  - wymiary: 48mm x 30mm x 30mm

#### **sposób podłączenia:**

Napięcie zasilające wejściowe doprowadzamy przewodami do złącza śrubowego ARK zachowując odpowiednią polaryzacją: Vcc to (+) puls zasilania, a Gnd to (-) masa zasilania. Należy zachować odpowiednią polaryzację, gdyż niewłaściwe podłączenie zasilania lub przekroczenie napięcia zasilania doprowadzi do uszkodzenia modułu (przepalenia). Zalecamy rozróżniać kolory; czerwony to (+), a czarny to (-). Zakres napięcia wejściowego DC musi być z zakresu od 5V do 9V. Wartość napięcia należy dobrać tak by było zgodne z napięciem zasilania serwomechanizmu podłączonego silnika.

Sterowanie ręczne za przycisku „S1”, gdy wskaźnik LED D1 jest włączony, a D2 wyłączy się.

Sterowanie ręczne obejmuje sterowanie potencjometrem i sterowanie UART. Domyślnie wybrane jest sterowanie jest to pokrętką potencjometra. Przełączanie między dwoma trybami sterowania następuje automatycznie. Obrót potencjometru bezpośrednio, silnik serwo zmieni kąt z obrotem. Zakres kąta obrotu mieści się w przedziale 0 ~ 180 °. Podłączone dwa serwomotory wykonają tę samą czynność w trakcie sterowania.

#### **oprogramowanie sterujące:**

LCSC-16 Servo Controller - program obsługujący sterownik serwo: [pobierz](#)

#### **zdjęcia:**