

**programowanie STM
złącze serwisowe**

**interfejs szeregowy UART
do komunikacji z PC
oprogramowanie**

potencjometr

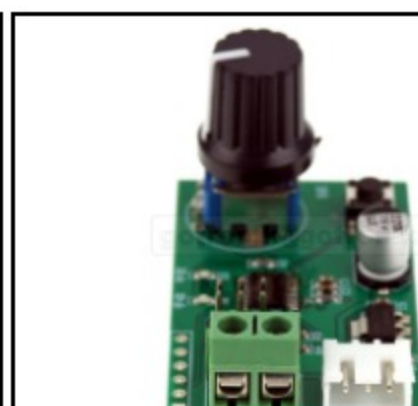
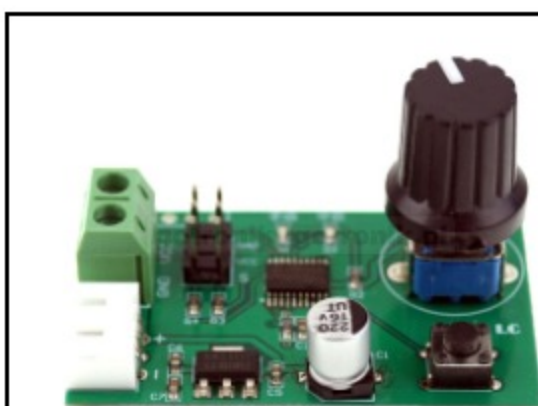
**napięcie
zasilania**

**złącze XH2.54mm
zasilanie
z akumulatora 2S**

**złącze do silnika
serwomechanizmu**

**przycisk zmiany
trybu pracy**

gotronik@gotronik.pl



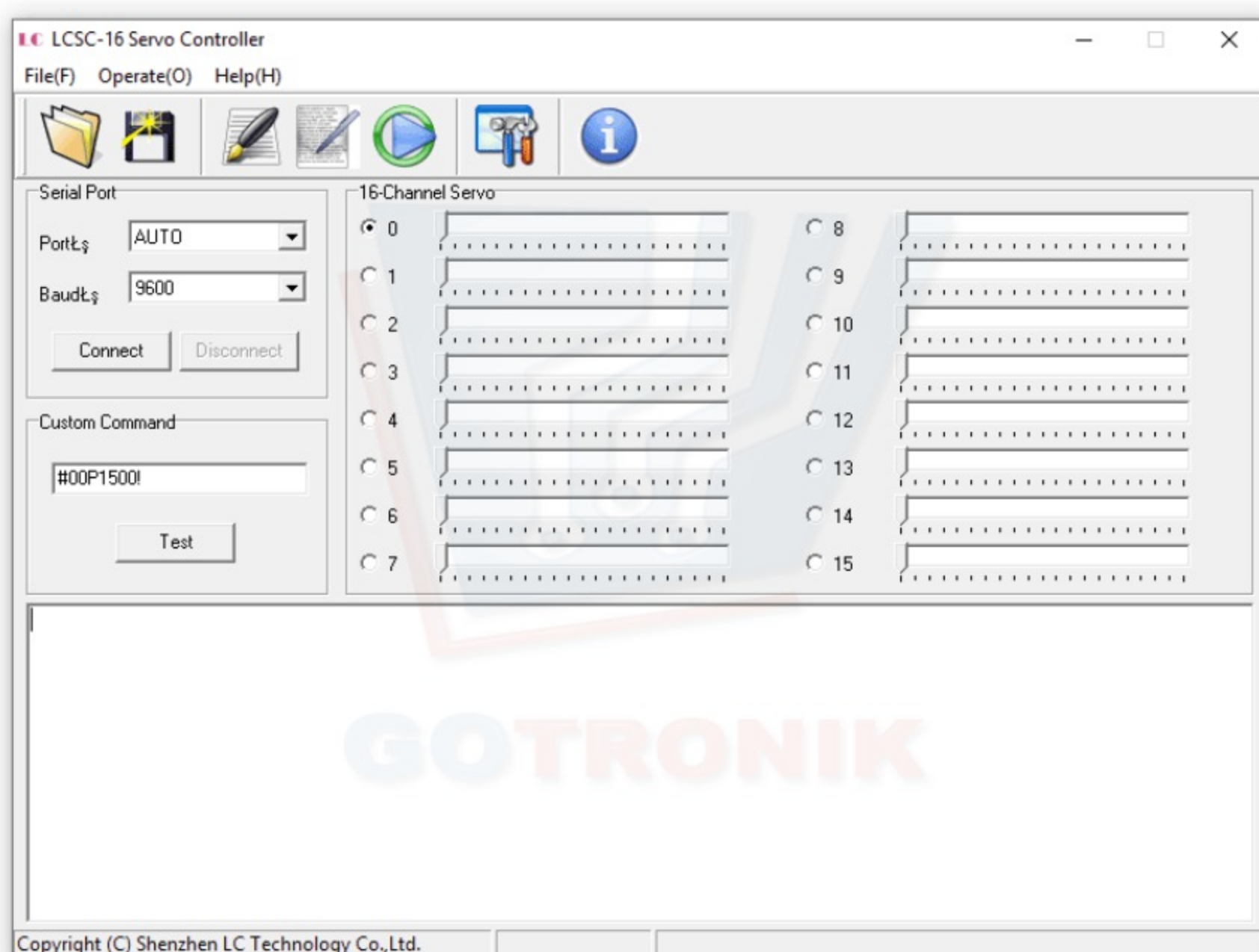
sposób podłączenia:

Napięcie zasilające wejściowe doprowadzamy przewodami do złącza śrubowego ARK zachowując odpowiednią polaryzację: 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 napięcie zasilania serwomechanizmu podłączonego silnika.

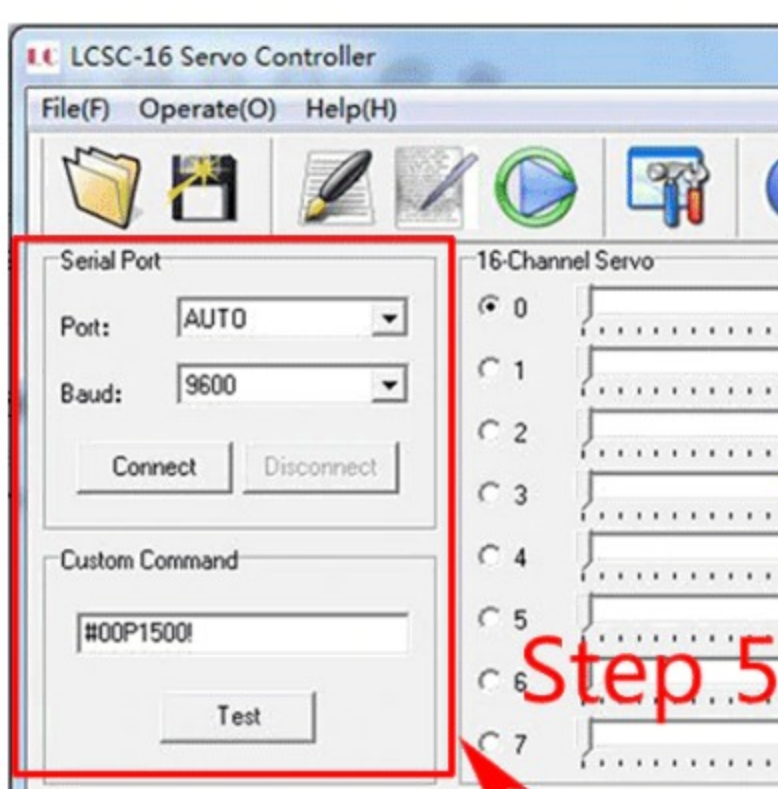
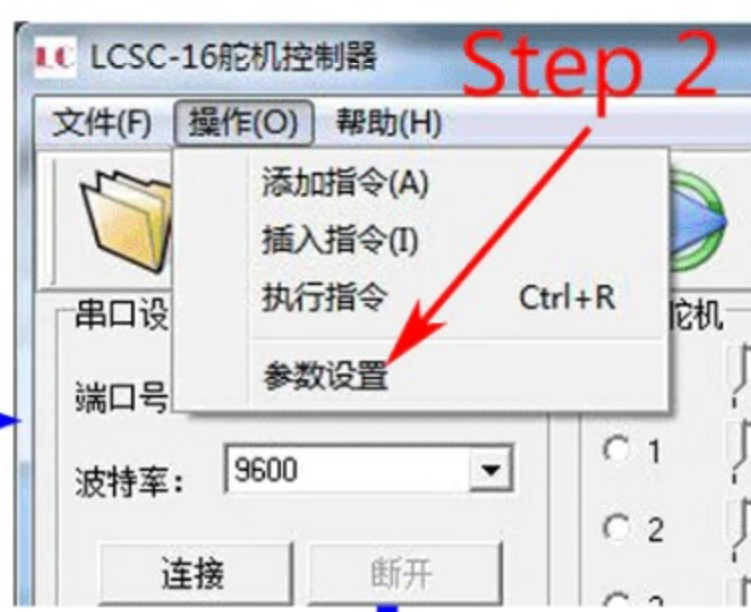
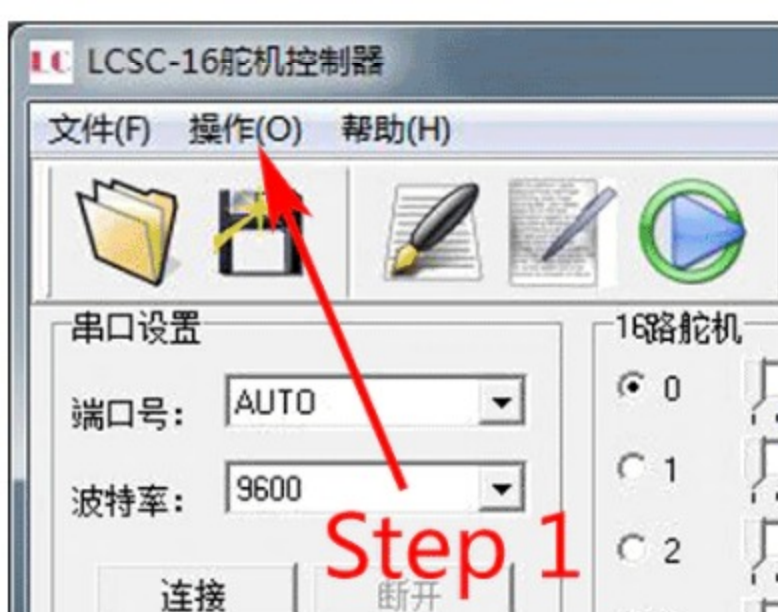
Sterowanie ręczne za przycisku „S1”, gdy wskaźnik LED D1 jest włączony, a D2 wyłącza się. Sterowanie ręczne obejmuje sterowanie potencjometrem i sterowanie UART. Domyślnie wybrane jest sterowanie jest to pokrętelem potencjometra. Przełączanie między dwoma trybami sterowania następuje automatycznie. Obrót potencjometr bezpośrednio, silnik servo zmienia 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 servo: [pobierz](#)



ustawianie języka angielskiego w menu



Set Parameter