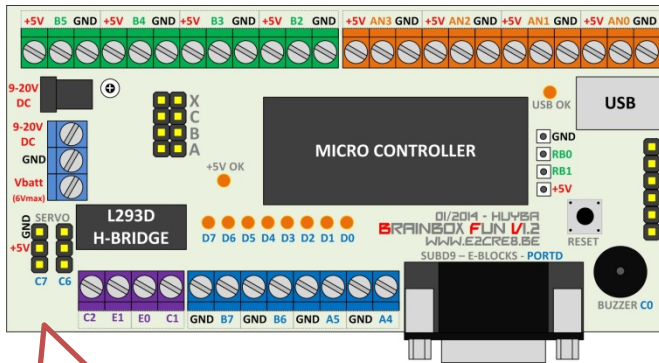


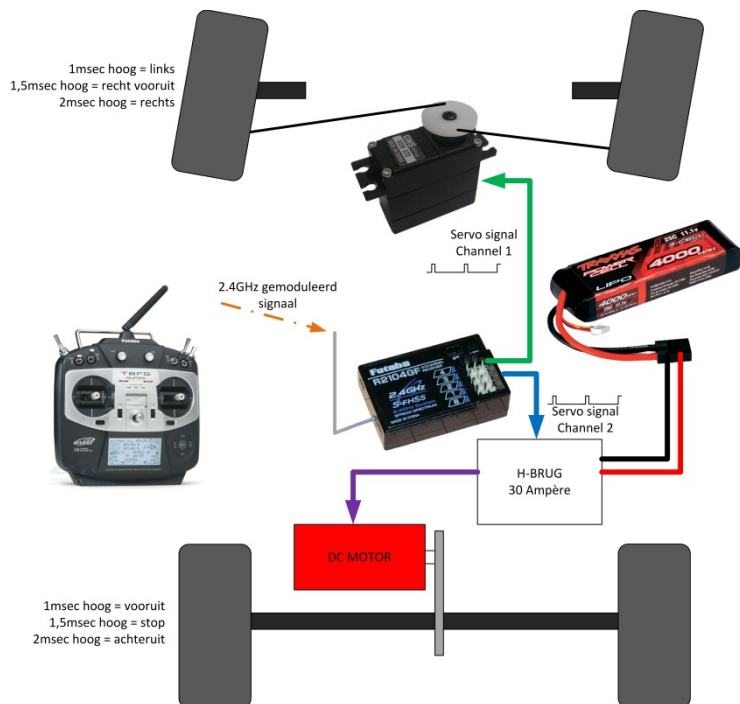
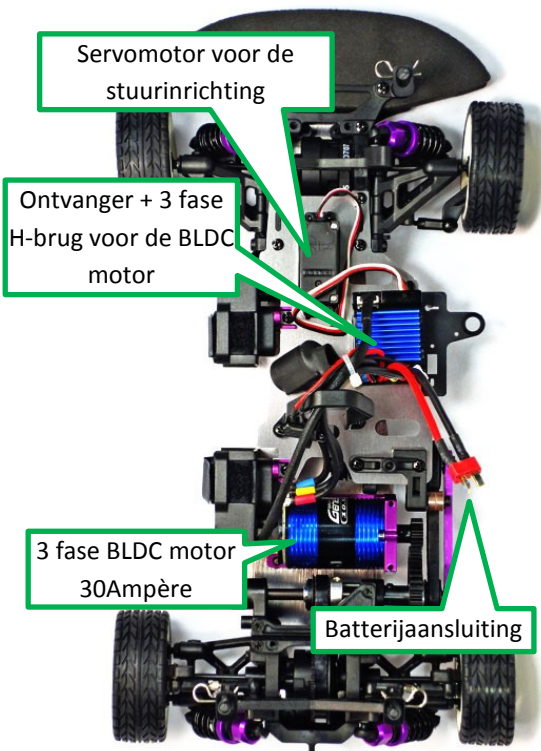
Videolesen

Deel 4: Les 13 (Werking Servo-motor); Les 14 (Aansturen 8 servo-motoren); Les 15 (Aansturen meer dan 8 servo-motoren)



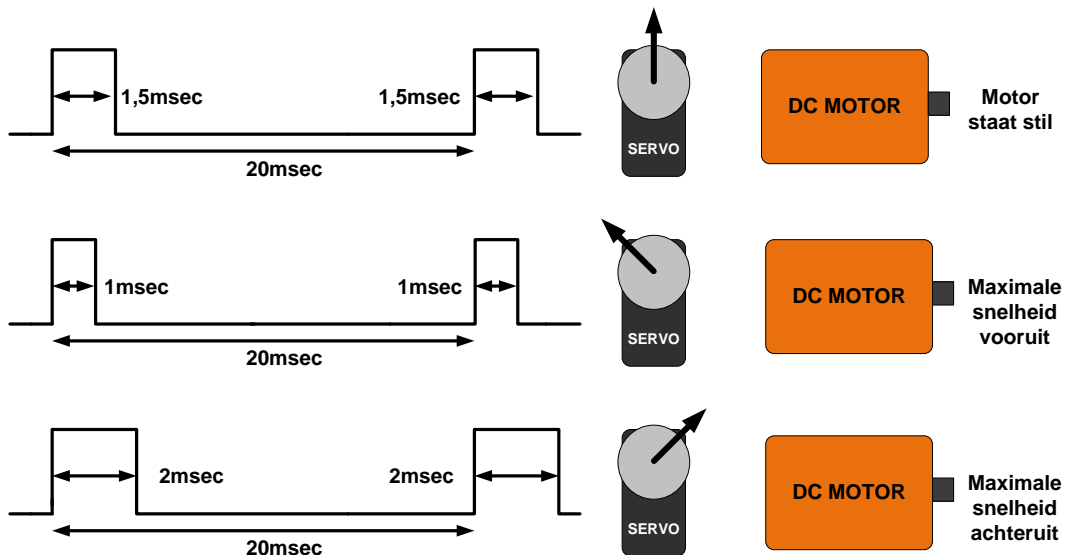
2 servo outputs

Doel: De betere 'RC Cars' of 'remote controlled cars' worden meestal bestuurd met servo signalen. Zowel de stuurinrichting als de snelheid worden bestuurd met 'servo-signalen' wat het mogelijk maakt om met onze Brainbox Fun een volledige RC wagen te besturen.



- In de foto hierboven herkent u de servomotor die de voorwielen kan richten in de gewenste rijrichting.
- Deze servomotor wordt bestuurd met een servo signaal dat gegenereerd wordt door de draadloze ontvanger (die de signalen opvangt van de zender)

- Deze draadloze ontvanger genereert een identiek servo signaal op kanaal 2 om de H-brug te besturen. Deze H-brug bestuurt op haar beurt de motor op de achteras.
- De Servomotor van de stuurinrichting is een gewone servomotor zoals die reeds behandeld werd onder de werkwolgorde O-SERVO.
- De snelheid en richting van de achteras wordt echter ook met zo'n servo signaal aangestuurd. 1msec hoog is full speed vooruit. Bij 1.5msec hoog staat de motor stil en bij 2msec hoog draaien de wielen tegen de maximale snelheid achteruit.



O-SERVO

- De methode om via Flowcode servo signalen te genereren kan je terugvinden onder