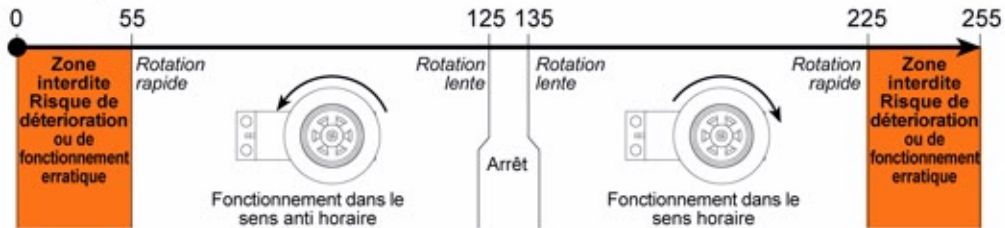


Projet Robotique : Programmation

Principe de pilotage du servomoteur à rotation continue

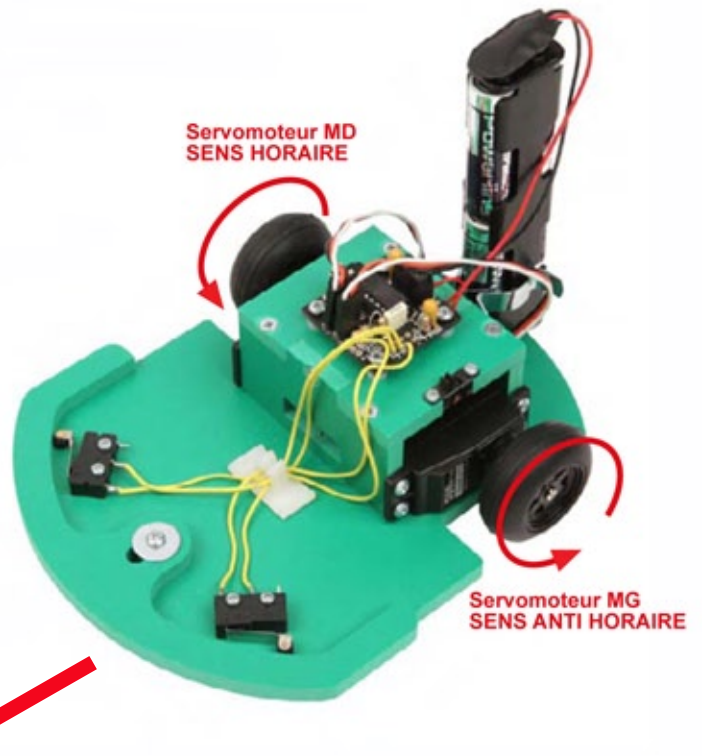
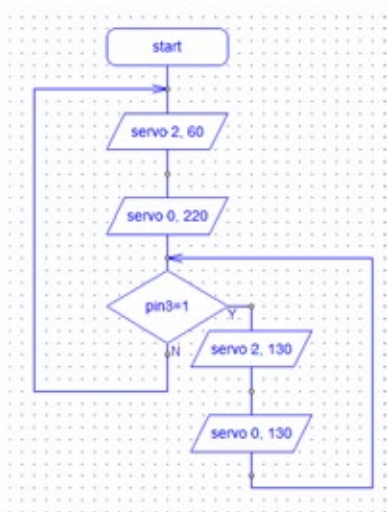
Dans le diagramme de programmation de Programming Editor, le servomoteur est piloté par la case d'instruction "servo" dans laquelle le sens et la vitesse de rotation sont définis par un nombre entre 0 et 255. Mais la plage utile d'utilisation être comprise entre 55 et 225. En deçà de ses valeurs (0 à 54) et au delà de ces valeurs (226 à 255), on obtiendra un fonctionnement aléatoire et même le risque de détérioration du servomoteur.

Ci-dessous tableau de correspondance du nombre à paramétrer dans la case "servo" selon le comportement attendu du servomoteur.



Selon le diagramme montré en exemple

- Le servomoteur 2 a l'instruction 60. Cela correspond à une rotation anti-horaire à vitesse maxi
- Le servomoteur 0 a l'instruction 220. Cela correspond à une rotation horaire à vitesse maxi.



Test de fonctionnement

Charger le programme **Servo TEST RS.cad**.

Le programme **Servo TEST RS.cad** doit mettre en marche les deux servomoteurs, si l'un des deux capteurs est activé les deux moteurs s'arrêtent. Ils se remettent en marche lorsque les capteurs sont libérés.

Cas de pannes :

Symptômes	Causes et remèdes possibles
Les servomoteurs ne tournent pas	Piles usagées à remplacer. Mauvaise connexion.
Les servomoteurs tournent dans le mauvais sens	Vérifier la connexion au niveau de la carte et inverser le branchement des deux servomoteurs
Les capteurs ne répondent pas	Vérifier les soudures sur les microrupteurs et la connexion sur la carte.