

❑ Základní vlastnosti:

- modul SOS-AT řídí polohu výstupního hřídele osmi modelářských servomechanismů podle povelů přijatých po sériové lince RS232 (možno použít i linky RS422 a RS485)
- komunikační rychlost linky je volitelná - 2400 nebo 9600 Bd
- adresovat je možno až osm modulů připojených na jednu sériovou linku
- komunikační linka je opticky oddělena
- přepínání rozsahu otáčení výstupního hřídele servomechanismů na rozsah 90° nebo 180° (úhlových stupňů)
- oddělená napájecí napětí pro elektroniku a servomechanismy
- standardní 3 pinové konektory pro servomechanismy jsou osazeny přímo na desce modulu
- modul je plně příkazově kompatibilní s populárním ovladačem Mini SSC II (viz <http://www.seetron.com>)
- modul je vhodný pro použití v robotice, pohyblivé reklamě, méně přesném nastavování polohy, domácí technice, solární technice, modelářství i jinde



❑ Charakteristika:

Modul SOS-AT je určen pro ovládání polohy výstupního hřídele osmi modelářských servomechanismů podle povelů, předávaných sériovou komunikační linkou dle standardů RS232, RS422 nebo RS485. Přímé ovládání modulu sériovou linkou v úrovních TTL nebo CMOS je také možné. Komunikační linka je na vstupu modulu opticky oddělena od řídicího zařízení.

Jeden modul SOS-AT může ovládat 8 servomechanismů, na jednu komunikační linku je možno připojit 8 modulů, naráz lze tedy ovládat pohyb až 64 servomechanismů nezávisle na sobě.

❑ Parametry:

Napájecí napětí elektroniky (U1):	5 V dc \pm 10%
Napájecí napětí servomechanismů (U2):	4,8 až 6 V dc (doporučeny NiCd, NiMH nebo RAM akumulátory)
Maximální proudový odběr elektroniky:	80 mA
Celkový proudový odběr servomechanismů:	max. 900 mA (pro 8 servomechanismů)
Sériové rozhraní:	TTL, CMOS, RS232, RS422, RS485, opticky odděleno, jednosměrná komunikace rychlostí 2400 nebo 9600 Bd (volitelně na modulu)
Opakovací frekvence řídicích pulzů:	přibližně 50 Hz
Šířka výstupního řídicího pulzu (volitelně):	1 - 2 ms (90°), 0,5 - 2,5 ms (180°), při startu nastavena na 1,5 ms
Přesnost natočení výstupního hřídele :	0,36° (rozsah natočení 90°) nebo 0,72° (rozsah natočení 180°)

❑ Formát ovládacích příkazů:

Poloha výstupního hřídele servomechanismu se řídí příkazy předávanými z nadřazeného zařízení (například z osobního počítače PC nebo podobného přístroje) sériovou komunikační linkou rychlostí 2400 nebo 9600 Bd ve formátu:

<1 byte> <2 byte> <3 byte>

1 byte - synchronizační, vždy 255 (FF_h)

2 byte - pořadové číslo ovládaného servomechanismu (0 - 254) (00_h - FE_h) (standardně jen 0 až 63)

3 byte - poloha výstupního hřídele servomechanismu (0 - 254) (00_h - FE_h)

❑ Kompletní dodávka obsahuje:

Modul SOS-AT/RS
Napájecí a spojovací kabely s konektory
Disketu 3,5" s řídicími programy pro DOS a W95/98

❑ Výrobky související:

Redukce C25-C9 pro kabel sériové linky
Držáky napájecích článků
Neobrobená krabice