

サーボモータの接続方法

【セット内容】

サーボモータ×2

電池 BOX(単 4×3)

【サーボモータ規格】

- ・ 重さ：9g
- ・ ギア：エンジニアリング・プラスチック製(POM 樹脂)。
- ・ コネクタ:S タイプ(爪なし 3 端子); 付属品: ホーン 3 種類(各 1 個)、ビス 3 本
- ・ 外寸: 22mm×11.5mm×27mm
- ・ ストール・トルク: 1.8kg・cm (4.8V のとき); 回転速度:0.1 秒/60 度 (4.8V のとき)

【接続方法】

- ① 電池 BOX(単 4×3)をサーボモータ電源用コネクタに接続してください。

付属の電池 BOX を使用しない場合は、極性を確認してから接続してください。(写真 1.)



写真 1.電池 BOX の接続

- ② サーボモータを接続します。(左右どちらでも構いません。例は左側から)

サーボモータには極性があります。接続際には金属が見える面を上面にしてください。(写真 2.4)

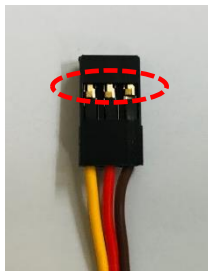


写真 2.上面



写真 3.下面



写真 4.サーボモータ接続 (サーボモータ左)

③ 同様に反対側のサーボモータも金属が見える面を上面にし、接続してください。

④ サーボモータ、電池 BOX 接続/スクリプトの割り当てについて

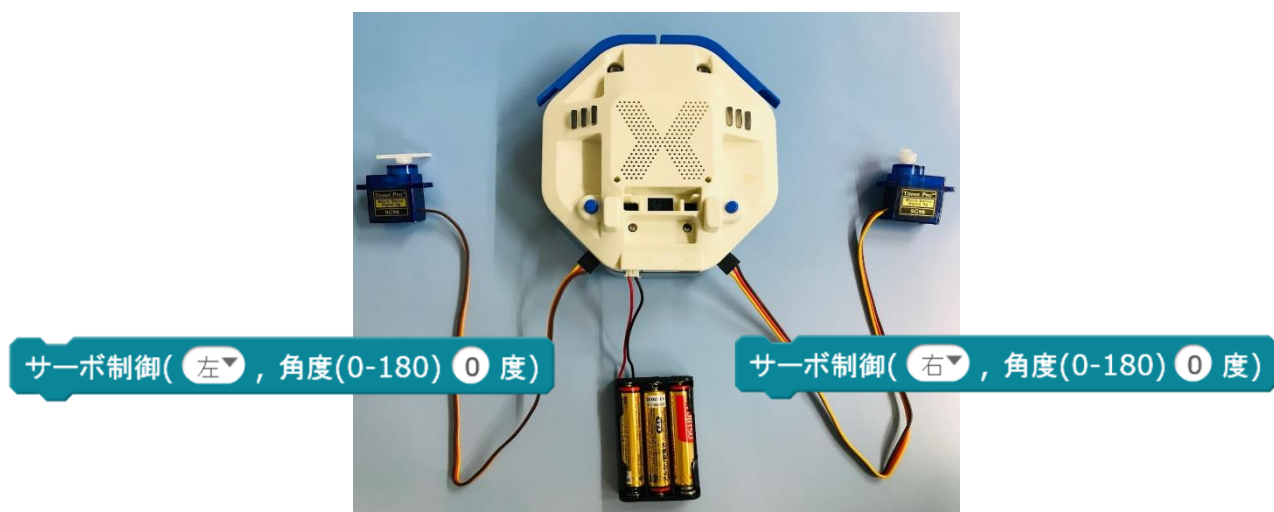


写真 5.サーボモータ、電池 BOX 接続/スクリプトの割り当て

⑤ 実行時

サーボモータを実行させると、左右の LED も点灯します。(写真 6)

片側のみでも左右の LED が点灯します。

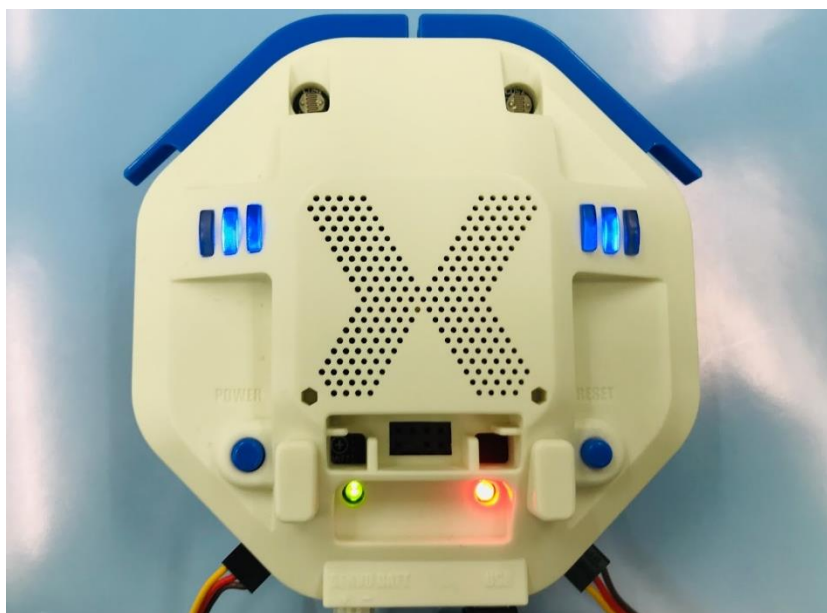


写真 6.サーボモータ実行時、左右 LED 点灯

※プログラムの注意点

スクリプトの編集にて、左右の設定の他に「角度」を入力します。

指定された角度以外は使用しないでください。(可動範囲が変わると破損する場合がございます)

サーボモータのそのものの回転数は固定です。調整できるのは、「左右」と「角度」だけとなります。

サーボ制御(左▼ , 角度(0-180) 0 度)

サーボ制御(右▼ , 角度(0-180) 0 度)