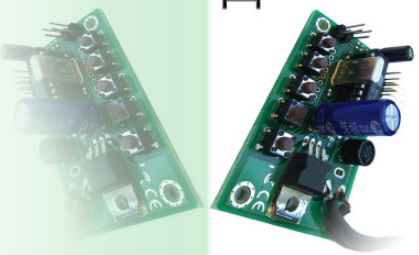
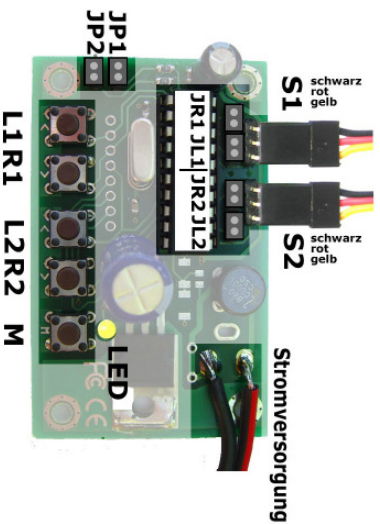


MILLUMI motion

Servosteuerung
für den Modellbau



Kompromisslos realistisch.



Anschluss

Schließen Sie Ihr Netzteil an den Stromversorgungskabeln an. Sie können sowohl Gleich- als auch Wechselstrom anschließen, zwischen 9 und 12 Volt, mindestens 500mA.

Verbinden Sie nun die beiden Servomotoren mit den Anschlüssen S1 und S2. Achten Sie bitte auf die im Bild gezeigte Reihenfolge der Leitungen.

Schalten Sie nun die Spannung ein, die Servos fahren nun in die Ausgangsposition.

Sie können die Servos nun mit den Tasten bewegen.

Setzen der Begrenzungen

Es ist sinnvoll, daß die Servos nur einen bestimmten Bereich abfahren können. Dies wird durch Setzen einer linken und einer rechten Begrenzung erreicht. Für Servo 1 gehen Sie dabei wie folgt vor:

Entfernen Sie die beiden Jumper bei J1J1 und J1J2. Dadurch werden eventuell vorhandene Begrenzungen aufgehoben.

Bewegen Sie nun mit den Tasten den Servo 1 auf die von Ihnen gewünschte linke Begrenzung.

Stecken Sie nun den Jumper J1J1. Dadurch verhindern Sie, daß der Servo über diese linke Grenze hinausfahren kann.

Gehen Sie nun mit der rechten Begrenzung ebenso vor: Fahren Sie den Servo nach rechts, an die von Ihnen gewünschte rechte Begrenzung.

Stecken Sie nun den Jumper J1J2, um die rechte Begrenzung festzulegen.

TIP: Sie können jederzeit durch Ziehen und Stecken eines Jumpers die entsprechende Begrenzung neu setzen.

Gehen Sie ebenso mit Servo 2 vor, um dessen Begrenzungen zu setzen.

Einstellungen

Durch Betätigen der M-Taste können Sie Geschwindigkeit und Beschleunigung für beide Servos getrennt einstellen, sowie die LERN-Funktion starten. Dies wird durch die blinkende LED angezeigt. Sie können nun eine dieser Funktionen über die Tasten auswählen:

- L1 Taste: GESCHWINDIGKEIT**
- R1 Taste: BESCHLEUNIGUNG**
- L2 Taste: (wird nicht verwendet)**
- R2 Taste: LERN-Funktion**
- M Taste: beenden**

GESCHWINDIGKEIT

Drücken Sie die L1 Taste für das Einstellen der Geschwindigkeit. Nun bewegen sich die Servos in der eingestellten Geschwindigkeit. Um die Geschwindigkeit zu ändern, drücken Sie folgende Tasten:

- L1 Taste: SERVO 1 LANGSAMER**
- R1 Taste: SERVO 1 SCHNELLER**
- L2 Taste: SERVO 2 LANGSAMER**
- R2 Taste: SERVO 2 SCHNELLER**

Wenn Sie mit den Einstellungen zufrieden sind, betätigen Sie die M-Taste erneut. Sie können dann eine weitere Funktion wählen (s.o.).

BESCHLEUNIGUNG

Drücken Sie die R1 Taste für das Einstellen der Beschleunigung. Nun bewegen sich die Servos in der eingestellten Geschwindigkeit und Beschleunigung. Um die Beschleunigung zu ändern, drücken Sie folgende Tasten:

- L1 Taste: SERVO 1 LANGSAMERE BESCHLEUNIGUNG**
- R1 Taste: SERVO 1 SCHNELLERE BESCHLEUNIGUNG**
- L2 Taste: SERVO 2 LANGSAMERE BESCHLEUNIGUNG**
- R2 Taste: SERVO 2 SCHNELLERE BESCHLEUNIGUNG**

Wenn Sie mit den Einstellungen zufrieden sind, betätigen Sie die M-Taste erneut. Sie können dann unter 2 eine weitere Funktion wählen.

LERN-Funktion

Drücken Sie die R2 Taste für die LERN-Funktion. Sie können nun beide Servos wie gewohnt mit den Tasten bewegen, jedoch wird die Bewegung aufgezeichnet.

Nachdem Sie auf diese Weise die Bewegungssequenz eingegeben haben, drücken Sie zum Verlassen die M-Taste. Sie können dann eine weitere Funktion wählen (s.o.).

Wiedergabe einer gelernten Sequenz

Geben Sie zuerst eine Bewegungssequenz vor, wie oben beschrieben. Zur Wiedergabe halten Sie die M-Taste für ca. 1 Sekunde gedrückt.

TIP: Positionieren Sie die Servos vor dem Starten der LERN-Funktion auf die gewünschte Ausgangsposition. Diese wird bei der Wiedergabe automatisch angefahren.

TIP: Sie können eine Taste (zum Beispiel Reedkontakt) an JP1 anschließen. Beim Schließen des Tasters wird die Bewegung gestartet.

TIP: Wenn Sie auf JP1 einen Jumper stecken, wird die Sequenz automatisch gestartet und wiederholt.

TIP: Betreiben Sie zwei oder mehr Platinen in dem Sie JP2 der ersten, mit JP1 nächsten Platine verbinden. Beide Platinen Starten dann gleichzeitig!

aigner datentechnik