



FACULTAD DE INGENIERÍA



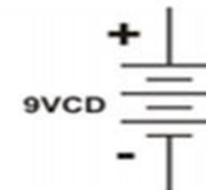
Práctica

Manejo servomotor

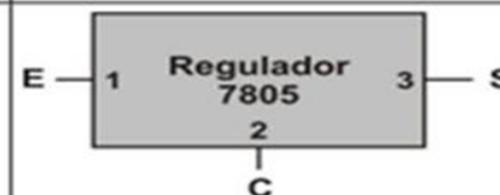
M.I. Norma Elva Chávez Rodríguez

Material requerido.

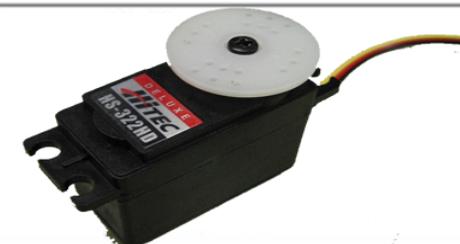
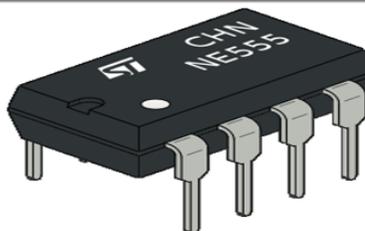
Pila de 9 VCD



Regulador de voltaje 7805

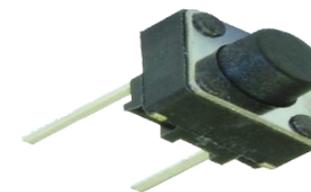
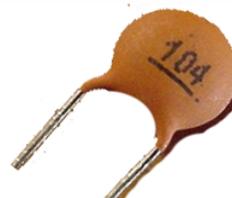


1 circuito integrado ne555



1 servomotor

1 capacitor cerámico de 0.1uF



2 push button

1 resistencia de 470 Ω



Amarillo
Morado
Café

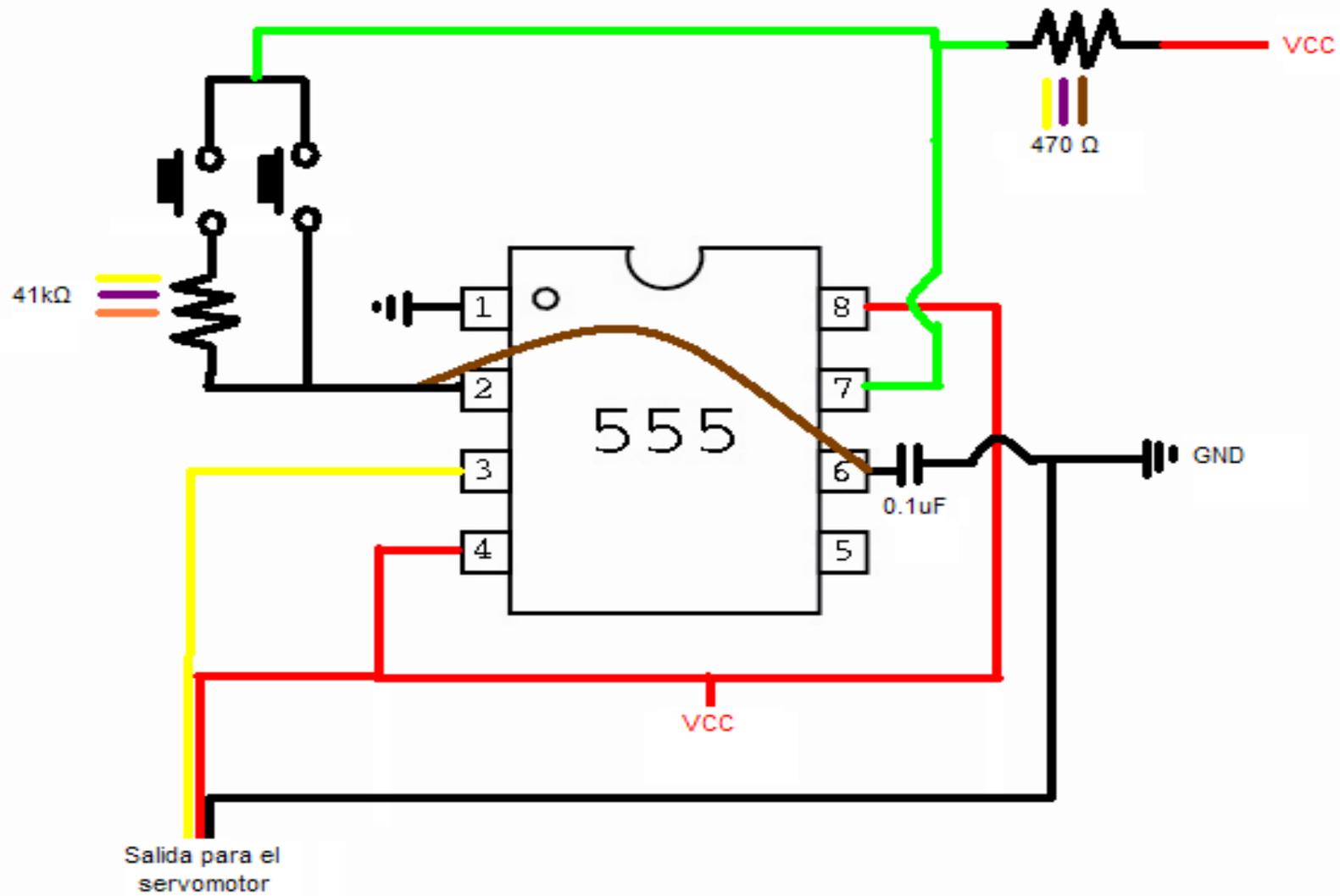
1 resistencia de 41 KΩ



Amarillo
Café
Naranja



Diagrama eléctrico del circuito

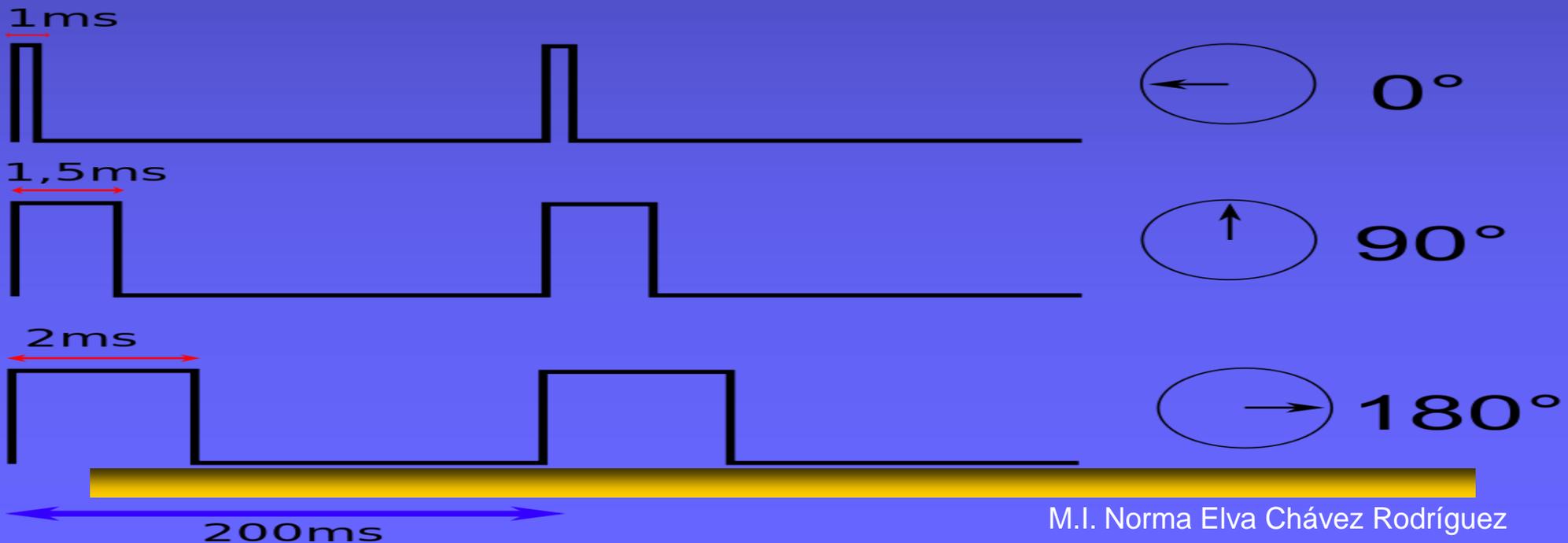




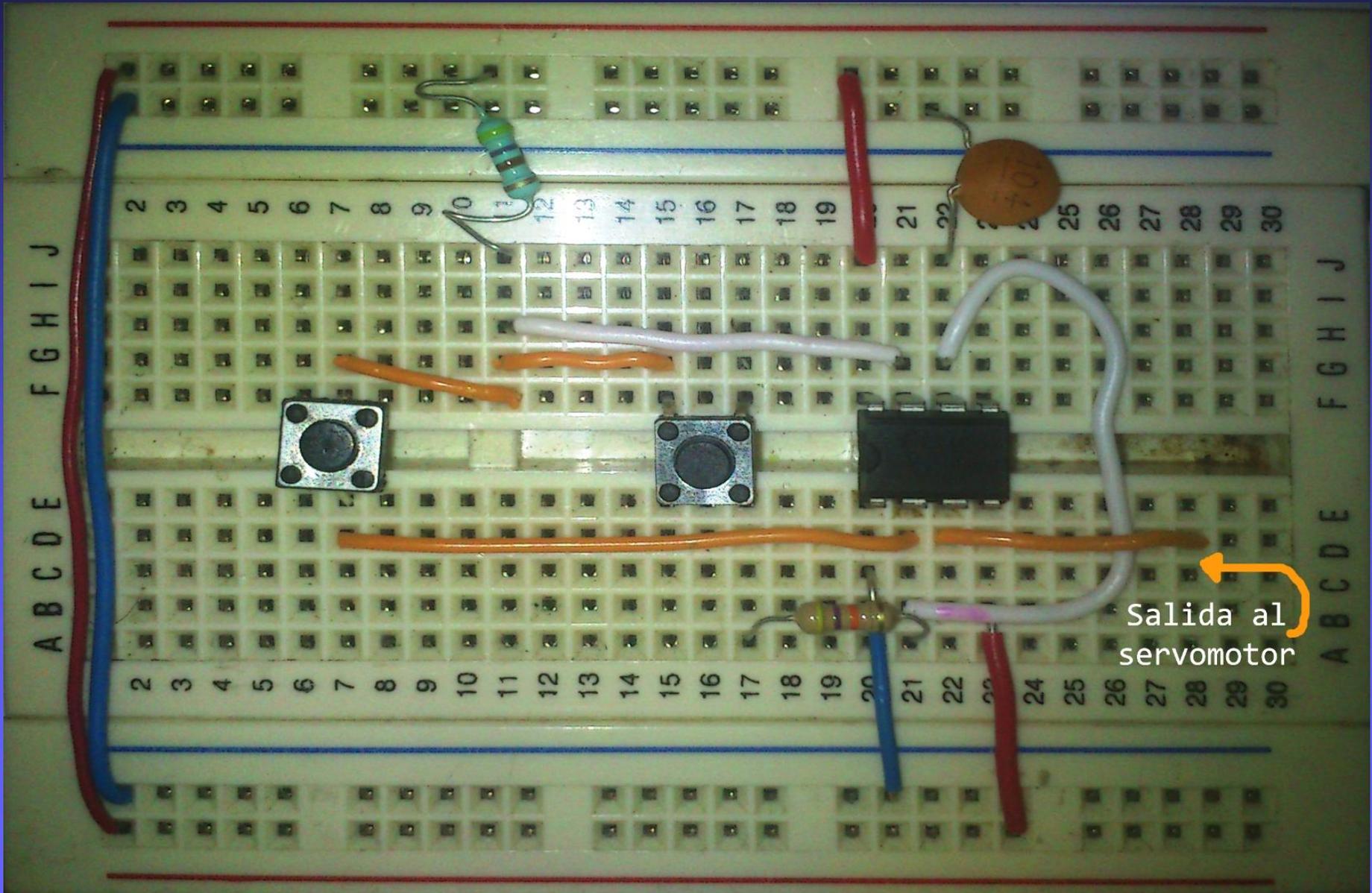
Descripción del circuito

Un servomotor requiere una señal de onda cuadrada de una frecuencia de aproximadamente 60 Hz, donde el flanco ascendente de la señal tenga una duración en un intervalo de 1 a 2 milisegundos.

- Cuando el pulso dura 1,5 ms se posicionara en 0° .
- Cuando el pulso es de 1ms, el servo llegara a 90° .
- Cuando el pulso es de 2ms, el servo llegara a 180° .



Fotografía del control de servomotores

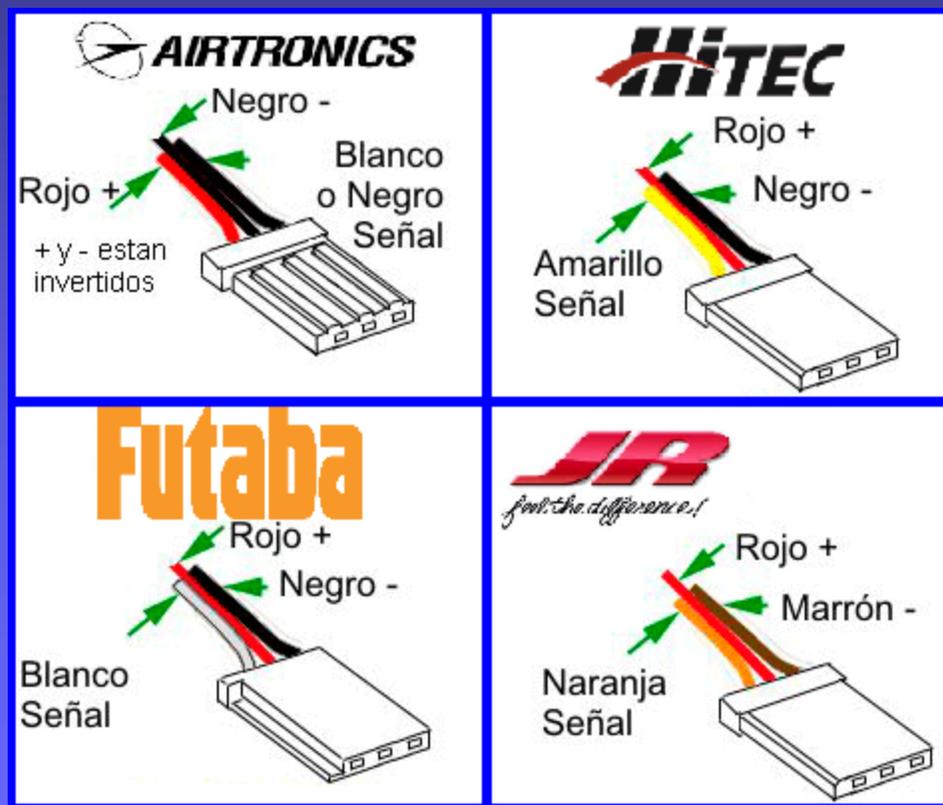




Diversos conectores de los servos



Se deben revisar los conectores del servomotor para identificar y asegurar una conexión satisfactoria.



Ejemplo de la prueba de un servo

