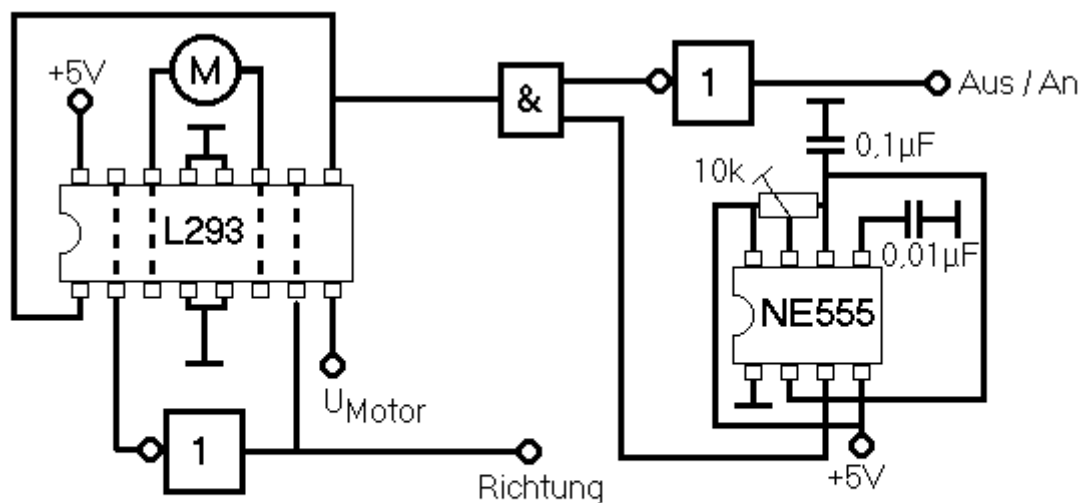


Geschwindigkeitseinstellung – wozu?

Es kann vorkommen, dass die beiden Antriebsmotoren nicht exakt gleich schnell laufen, auch wenn sie mit der gleichen Spannung angesteuert werden. Um einen guten Geradeauslauf des Roboters zu gewährleisten, ist ein Gleichlaufen der Motoren erforderlich. Dies kann mit einer Zusatzbeschaltung der Motortreiber erreicht werden.

Motortreiber mit einstellbarer Geschwindigkeit

Der linke Teil der Schaltung ist der eigentliche Motortreiber, der rechte Teil ist für die Geschwindigkeitssteuerung zuständig. Dabei kann die Geschwindigkeit an dem 10 kOhm Potentiometer eingestellt werden. Der Inverter am „Aus/An“-Eingang ist erforderlich, da die C-Control im Pause-Zustand immer +5 V ausgibt. Ohne Inverter wäre der Motor somit ständig in Betrieb.



! Verbindung

+ Kreuzung (keine Verbindung)