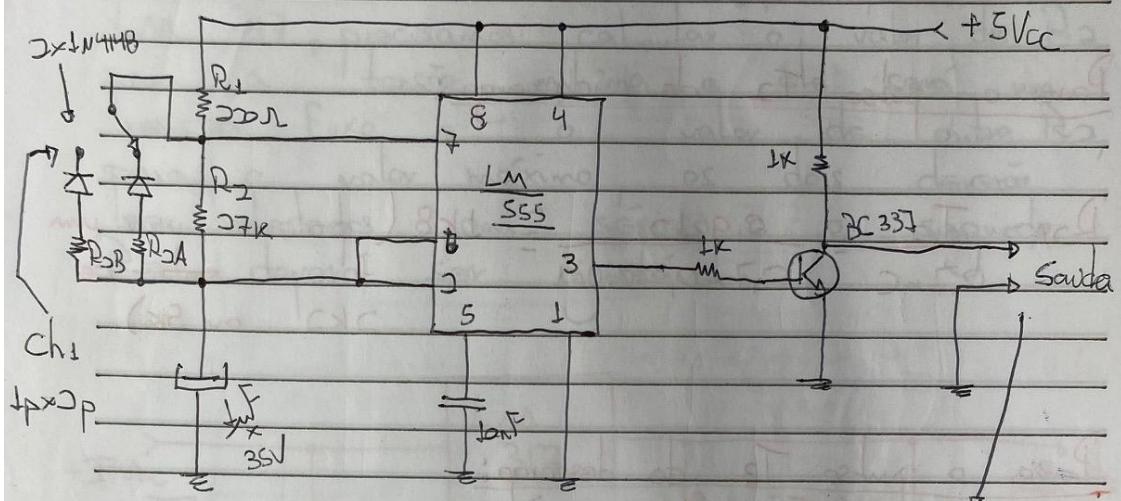


Para você montar seu próprio controle de servo para uso com o LNB de uma antena parabólica ou controlar um pequeno motor.

Seg Ter Qua Qui Sex Sáb Dom

Controles para servo mecanismo da antena parabólica  
(servo-motor) LM555 + HP

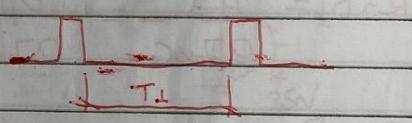


Ao mudar a chave Ch1 de um lado para o outro o servo motor girará de um lado para o outro.

R2A define o quanto o cursor se move, quanto menor seu valor, maior o pulso T2 e maior o movimento.

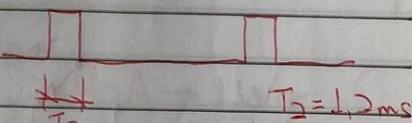
Para o pulso T1 de carga:

$$T_1 = 0,7 \times (R_1 + R_2) \times C \rightarrow \text{como}$$



$$T_1 = 18,5 \text{ ms}$$

definido por R2

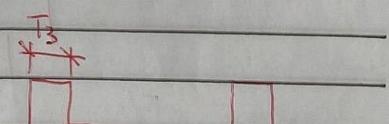


$$T_2 = 1,2 \text{ ms}$$

definido por R2A

R1 é muito baixo (mais do que 10x) em relação a R2, temos:

$$T_1 = 0,7 \times R_2 \times C$$



$$T_3 = 2,1 \text{ ms}$$

definido por R2B

$$R_2 = \frac{T_1}{0,7 \times C}$$

FORONI

50

$$R_2 = \frac{18,5 \text{ ms}}{0,7 \times 0,000,001} \approx 26,42 \approx 27 \text{ k}\Omega$$

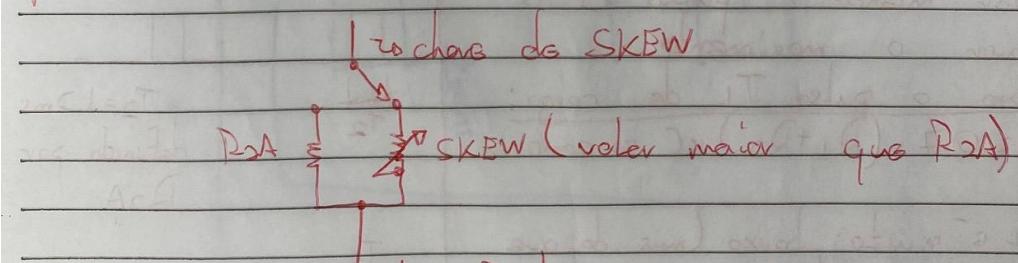
Para o pulso  $T_2$  de descarga:

$$R_{2A} = \frac{T_2}{0,7 \times C} = \frac{0,0012}{0,7 \times 0,000,001} \approx 1,7 \text{ k}\Omega \quad (\text{podemos usar um trimpot entre } 2\text{k}\Omega \text{ ou } 5\text{k}\Omega)$$

Para o pulso  $T_3$  de descarga:

$$R_{2B} = \frac{T_3}{0,7 \times C} = \frac{0,0021}{0,7 \times 0,000,001} \approx 3 \text{ k} (\text{ } 1\text{k}\Omega + 1\text{k}\Omega)$$

Se for necessário o ajuste de SKEW ele pode ser feito no lugar de  $R_{2A}$  ou em paralelo com  $R_{2A}$  através de uma chave



Luis Barboni - 20/03/13