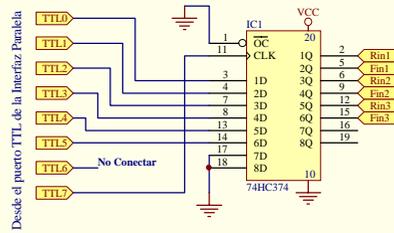
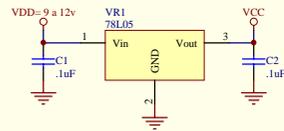
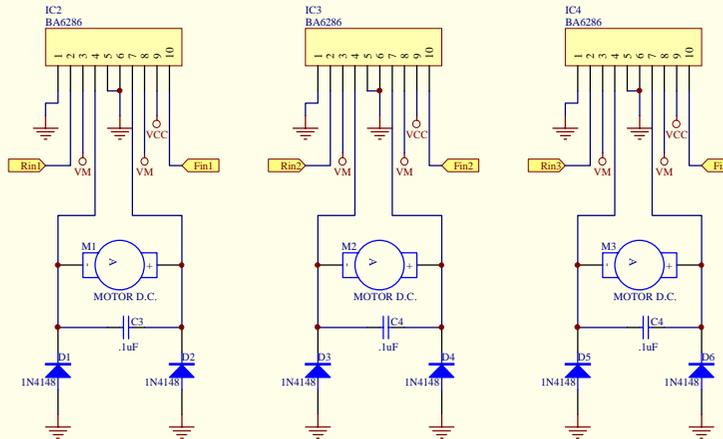




### Circuito para proyecto Servomecanismo



Desde el puerto TTL de la Interfaz Paralela



- NOTAS:**
- VM es la alimentación correspondiente a los motores, debe ser un valor entre 3 y 12v, dependiendo de los motores a utilizar. Si VM esta entre 9 y 12v, esta puede conectarse directamente a VDD, pero por razones de inmunidad al ruido es conveniente usar alimentaciones independientes.
  - Los motores a ser usados no deben consumir más de 1A, ya que este es el limite soportado por el H-Bridge BA6286.
  - Tener en cuenta la polaridad a la hora de conectar los motores. En el caso de los motorreductores como el MR4, el positivo esta indicado con un punto coloreado. Si no se tiene certeza de la polaridad del motor, es conveniente realizar pruebas antes de acoplar el motor a algún mecanismo.

Title		
<b>Circuito para proyecto Servomecanismo</b>		
Size	Number	Revision
B		
Date:	21-Dec-2000	Sheet of
File:	C:\Mis documentos\servo\servo.DDB	Drawn By: