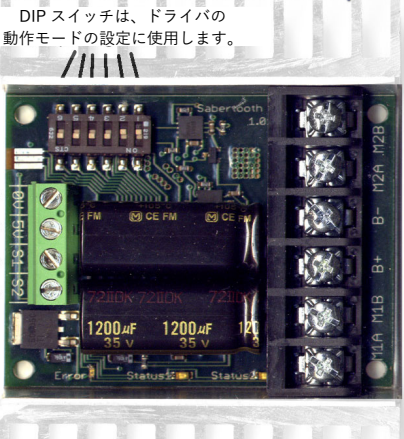


2007年7月

Sabertooth 2X25 回生モータードライバをお買い上げいただきありがとうございます。 Sabertooth 2X25 はとても柔軟な設定ができるモータードライバです。ご使用前に正しく動作モードを設定していただく必要があります。下の図が一般的な Sabertooth 2X25 の配線図です。よく使用される動作モードのクイックリファレンスが裏面にあります。

Sabertooth 2X25 モータードライバ配線図		仕様:
<p>0V: GND です。 内部で B- に接続されており、回路の GND として使用できます。</p> <p>5V: モータードライバから供給される安定化した 5V 電源です。 10mA 以上の電流を取り出すとモータードライバの性能低下につながる恐れがあります。</p> <p>S1: 信号入力です。 R/C サーボ信号やアナログ電圧などに接続する必要があります。</p> <p>S2: 信号入力です。 2 つ目のモータの制御や、シリアルネットワークに使用されます。</p>	<p>DIP スイッチは、ドライバの動作モードの設定に使用します。</p>  <p>M2A & M2B: 2 つ目のモータを接続してください。</p> <p>B-: バッテリーの負極へ接続します。内部で 0V と接続されていて、回路の GND として使用できます。</p> <p>B+: バッテリーの正極へ接続します。推奨バッテリー電圧は 28V です。</p> <p>M1A & M1B: 1 つ目のモータを接続してください。</p> <p style="color: red;">B+ と B- を逆に接続しないでください。 ご使用前に DIP スイッチが正しく設定されているかご確認ください。</p>	<p>入力電圧: 6V-30V</p> <p>出力電流: 25A/チャンネル</p> <p>ピーク出力電流: 50A/チャンネル</p> <p>制御モード: アナログ、R/C、シリアル</p>

詳細な情報に関してはこちらをご覧ください(英語)

<http://www.dimensionengineering.com/Sabertooth2X25.htm>

日本語訳: 株式会社朱雀技研 info@suzakugiken.jp (2019年2月)

動作モードクイックリファレンス

すべての動作モードは DIP スイッチで設定できます

	<p>アナログ制御・リニア・独立制御: アナログ入力 0V~5V を S1 と S2 へ接続 0V が逆転最大・5V 正転最大・2.5V 停止</p>
	<p>マイコンパルス制御・独立リニア制御: R/C サーボ信号を S1・S2 へ接続 1000us~2000us パルスでスピードと方向を制御 1500us 停止</p>
	<p>ラジコン制御・差動ドライブ・加速制御: R/C サーボ信号を S1・S2 へ接続 Sabertooth が自動的に信号から中心位置と最大位置を調整して動作</p>
	<p>簡易シリアル制御・38400 Baud: TTL レベル 8N1 シリアルデータを S1 端子へ接続 1 バイトコマンドで制御 モータ 1: 1 逆転最大・64 停止・127 正転最大 モータ 2: 128 逆転最大・192 停止・255 正転最大</p>
	<p>パケットシリアル制御・アドレス 128: TTL レベル 8N1 シリアルデータを S1 端子へ接続 マルチバイトのパケットデータで制御</p>
	<p>リチウムバッテリー保護オプション: すべての動作モードで、DIP スイッチ 3 を下へ設定すると、 1セルあたり 3.0V を下回ると Sabertooth を停止します。 リチウムバッテリー保護のためのオプションです。</p>

Sabertooth にはこれら以外にも多くの機能があります。
 完全なマニュアルは Web ページをご参照下さい。(英語)

<http://www.dimensionengineering.com/>