

Sabertooth 2X5 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 2X5 は、とても柔軟に設定できるモータードライバです。ご使用前に正しい動作モードに設定していただく必要があります。下の図が Sabertooth 2X5 の一般的な配線図となります。裏面に、よく使用される動作モードの設定例があります。ご使用状況に合わせて、正しく設定してご使用ください。

Sabertooth 2X5 モータードライバ配線図

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。

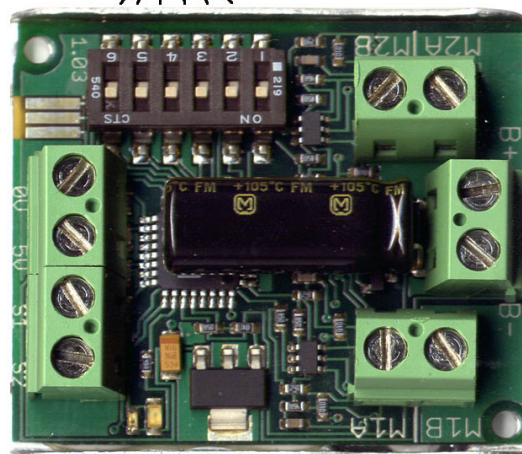
〃 / 1 1 \ \

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。

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。

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。

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。



M2A & M2B : 2 つ目のモータを接続してください。

B+ : バッテリの正極へ接続します。推奨バッテリー電圧は 24V です。

B- : バッテリの負極へ接続します。内部で 0V と接続されており、回路の GND として使用できます。

M1A & M1B : 1 つ目のモータを接続してください。

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。

仕様:

入力電圧: 6V-18V

出力電流: 5A

ピーク出力電流: 10A

動作モード: アナログ、R/C、シリアル

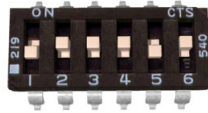
製品ドキュメントやマニュアルは Web ページをご覧ください。(英語)

<http://www.dimensionengineering.com/Sabertooth2X5.htm>

Sabertooth 2X5

動作モードクイックリファレンス

すべてのオプションは 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 最大逆転・5V 最大正転・2.5V 停止</p>
	<p>マイコンパルス制御・独立リニア制御: R/C サーボ制御信号を S1 と S2 へ接続 1000us~2000us のパルス信号でスピードと回転方向を制御 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 と 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 シリアルデータ通信を S1 へ接続 1 バイトコマンドで制御 モータ 1: 1 最大逆転・64 停止・127 最大正転 モータ 2: 128 最大逆転・192 停止・255 で最大正転</p>
	<p>パケットシリアル制御・アドレス 128: TTL レベル 8N1 シリアルデータ通信を S1 へ接続 複数バイトのパケットで制御</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 は停止します。 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さまざまな機能があります。

完全なマニュアルは Web ページをご覧ください。(英語)

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