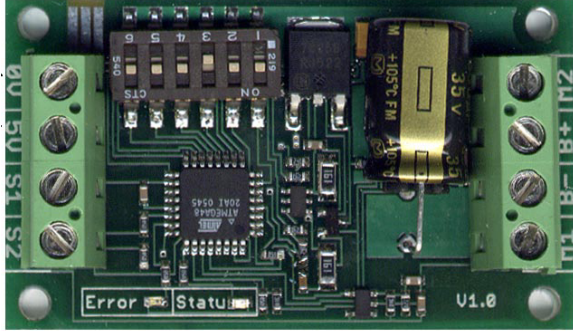


SyRen 10 回生モータドライバのお買い上げありがとうございます。 SyRen 10 はとても柔軟に設定できるモータドライバです。 ご使用前に正しく動作モードを設定していただく必要があります。 下の図は SyRen 10 の一般的な配線図です。 よく使用される動作モードの設定例が裏面にあります。 ご使用に合わせて、正しく設定してお使いください。

SyRen 10/20 モータードライバ配線図		SyRen 10
<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>入力電圧： 6V-24V</p> <p>出力電流： 10A</p> <p>ピーク出力電 流： 15A</p> <p>制御モード： アナログ、 R/C、 シリアル</p>
<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。 一部の制御モードで使用します。</p>	<p>M2：モータの片方の端子へ接続します。</p> <p>B+：バッテリーの正極へ接続します。最大推奨電圧は 24V です。</p> <p>B-：バッテリーの負極へ接続します。内部で 0V と接続されており、回路の GND として使用できます。</p> <p>M1：モータのもう一方の端子へ接続します。</p>	
<p>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>		

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/SyRen10.htm>

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

動作モード一覧 (すべての動作モードは DIP スイッチから設定可能)

	<p>アナログ・双方向 : S1 に 0~5V のアナログ電圧を接続 0V で最大逆転、5V で最大正転、2.5V で停止</p>
	<p>アナログ・単方向 : S1 に 0V~5V 0V で停止、5V で最大正転</p>
	<p>標準 R/C : S1 に R/C サーボ信号を接続 1000us パルスで最大逆転・2000us で最大正転・1500us で停止</p>
	<p>R/C 自動較正 : S1 に R/C サーボ信号を接続 SyRen が自動的に信号の midpoint と終端を検出</p>
	<p>簡易シリアル・38400 Baud : S1 に TTL レベル 8N1 シリアルデータ通信を接続 1 バイトのコマンドで制御 (0 で最大逆転、128 で停止、255 で最大正転)</p>
	<p>パケットシリアル・アドレス 128 : S1 に TTL レベル 8N1 シリアルデータ通信を接続 マルチ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において、DIP スイッチ 3 を下に設定すると、バッテリーが 1 セルあたり 3.0V を下回った時点で SyRen を停止 リチウム電池を破損から保護します。</p>

SyRen 10 はこれ以外にも 17 の制御モードを搭載しています。

マニュアルの完全版については Web ページをご覧ください(英語)

<http://www.dimensionengineering.com/SyRen10.htm>