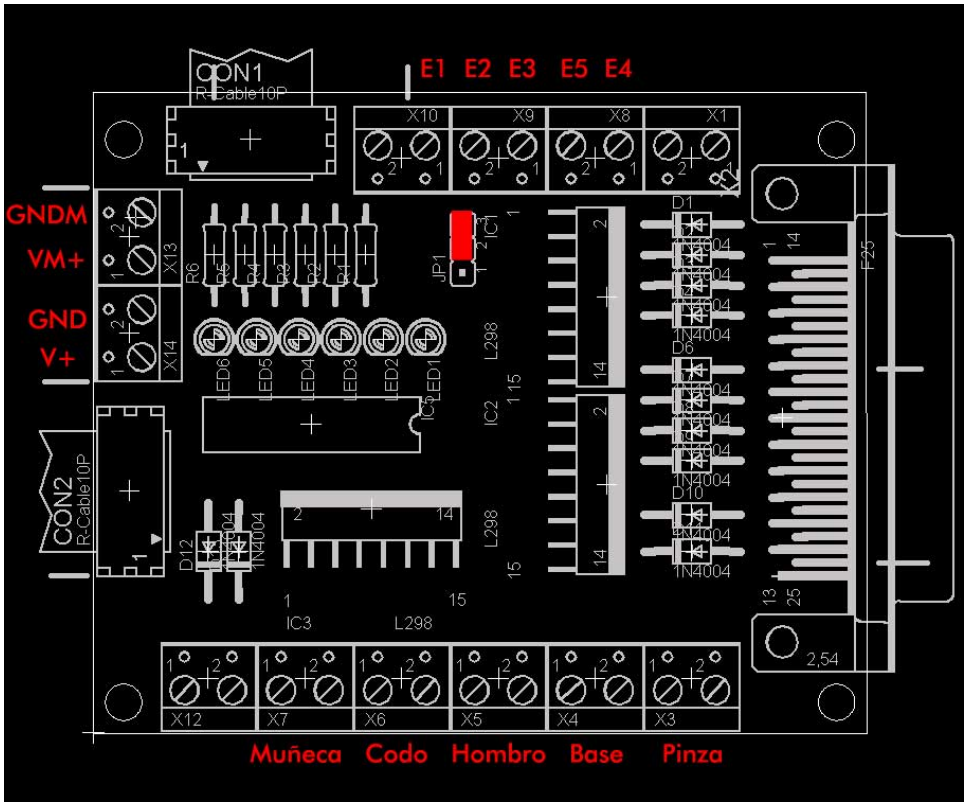
WWW.JUGUETRONICA.COM
CONEXIONES DE LA PLACA LPT CM01



ALIMENTACIÓN:
Es posible alimentar la placa sólo en GND(negativo o masa) y V+(positivo) y obtener alimentación común para los motores del brazo y la lógica, poniendo el Jumper JP1 en la posición indicada por la marca roja.
Los motores del brazo se pueden alimentar con tensiones entre 3V y 5V según la velocidad y precisión deseada. La lógica requiere 5V.

Poniendo el Jumper JP1 en la posición complementaria a la indicada, podremos alimentar la lógica con GND y V+ y los motores con GNDM y VM+

SALIDAS:
Es posible ver en la figura las salidas correspondientes al control de las distintas partes del brazo. En estas salidas se deberán conectar los distintos motores del brazo. Habrá que conectar directamente los dos cables de cada motor sin usar la placa de conexión a la consola de control que emplea el brazo para funcionamiento por mando.

ENTRADAS
Las conexiones E1…. E5 corresponden a las entradas que se podrán emplear con el programa Hobby Robot, conectando o desconectando 5V a estas entradas mediante sensores de contacto u otros dispositivos. También es posible emplear para este fin la consola de control que incluye el brazo.