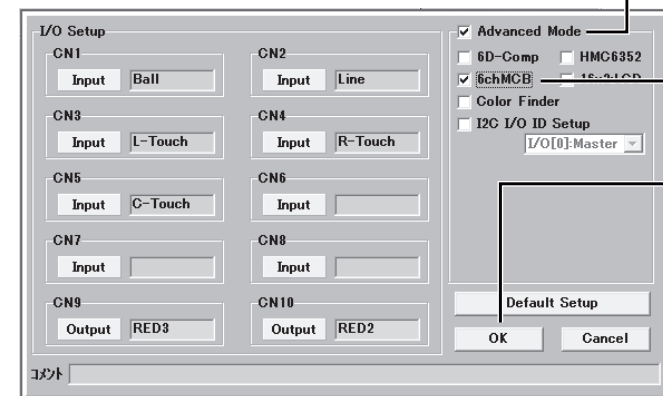
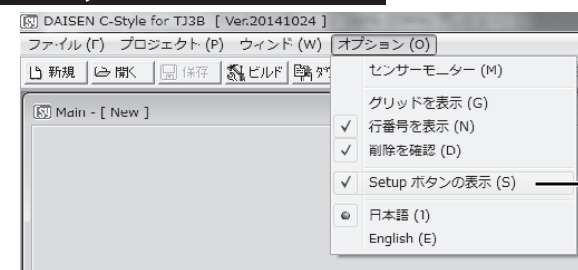


4ch モーターコントローラボード DX

型名：DSR1202

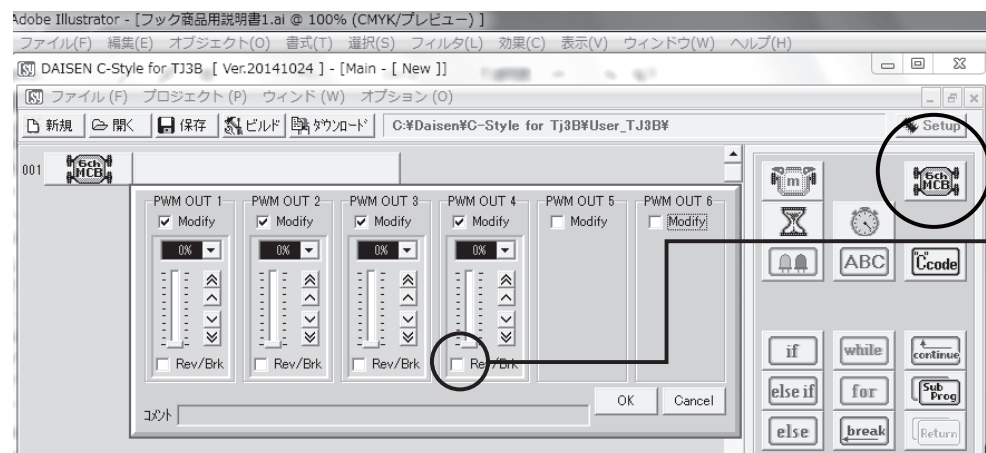
株式会社ダイセン電子工業

C-Style の設定方法



④ [OK] ボタンをクリックして画面を閉じる。

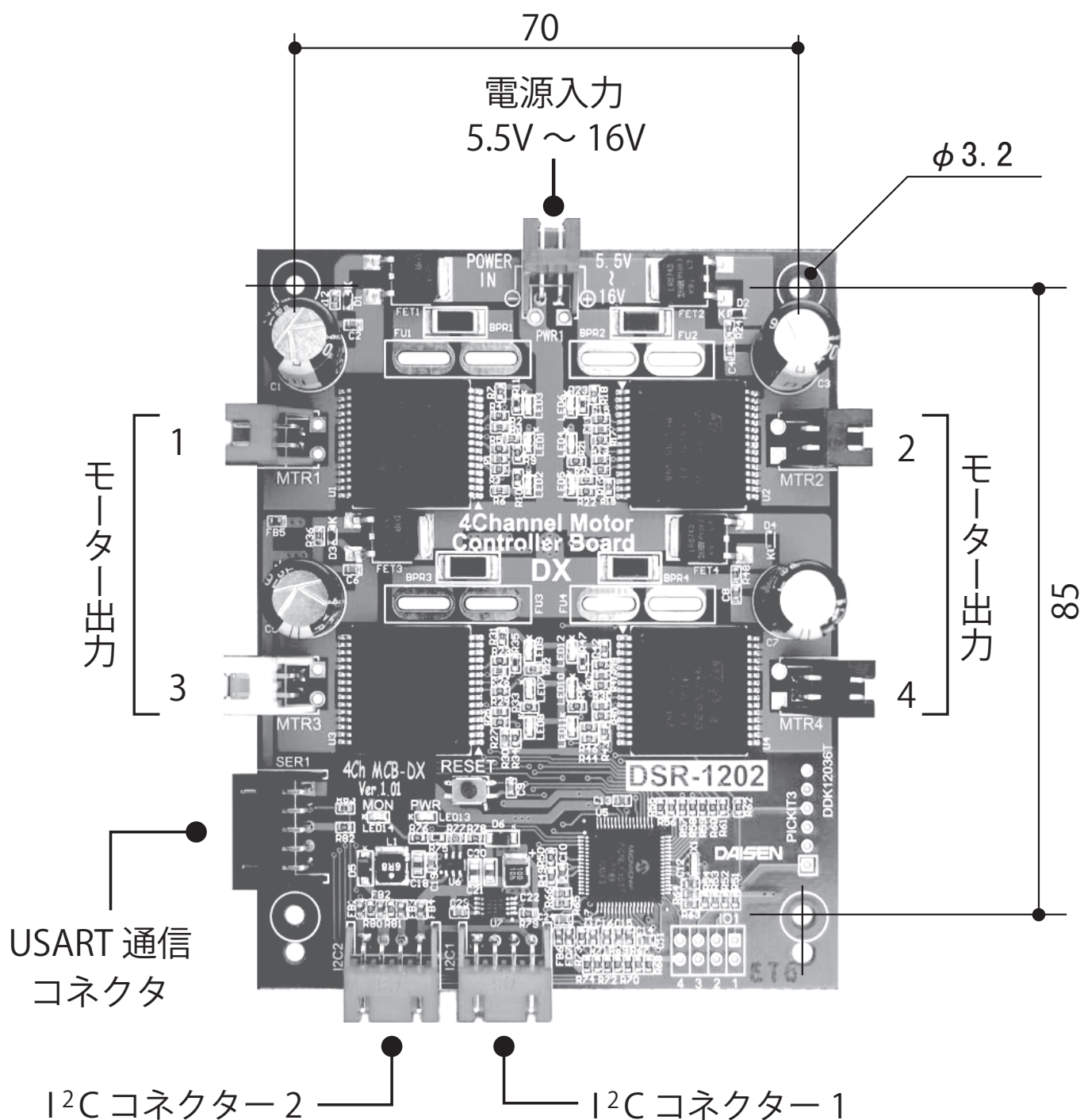
⑤ プログラムボタンリストに 6ch MCB ボタンが追加表示されます。



スピード	☐	☒
1~100%	正転	逆転
0%	off	ブレーキ

Board Connector Layout

ボードコネクター配置説明



Overview

Features 特徴

各チャンネル連続 30 A ドライブ可能

16 V までの D C モータに使用できます。

4 チャンネル個別のスピード制御

P W M 制御 ・ 最大周波数 2.44 k H z

USART(シリアル)通信 115200bps

I²C 通信インターフェイス装備 (100 k H z または 400 k H z)

Description 概要

この 4 c h モータコントロールボード DX は 4 個までの D C モータをそれぞれ個別にスピード制御できるもので、車輪走行の小型のロボット用に開発されましたが、もちろん他のいろんな用途での使用もできます。

この 4 c h モータコントロールボード DX は弊社ロボット使用のプログラム「C-Style」で使えるように設計されていますが、I²C、または 2 線式のシリアル通信で簡単に使用して頂けます。

Absolute Maximum Ratings 絶対最大定格

下記絶対最大定格を超えるストレスを加えると、ボード上のデバイスに恒久的な損傷を与えることがあります。また、絶対最大定格は条件内であっても長時間の使用を規定するものではありません。使用に当っては下記の推奨操作範囲での使用をお勧めします。

モータ電圧 (VMOT)	- 0.3V to +16.0V
コントロール端子電圧	- 0.3V to +5.5V
モータ電流	30A/channel

Recommended Operational Ratings 推奨動作定格

モータ電圧 (VMOT)	+5.5V to +16V
コントロール端子電圧	+1.8V to +5.5V
モータ電流	15A/channel

Dimension 基板寸法

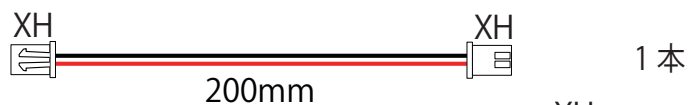
W80×L100×H18(mm) 重量 50 g

付属品

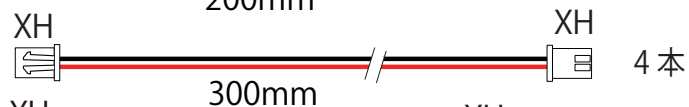
使用ロボットが TJ3B の場合

ケーブル

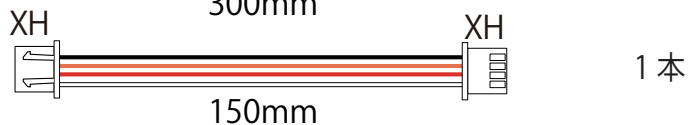
電源接続用



モーター接続用



I²C 接続用



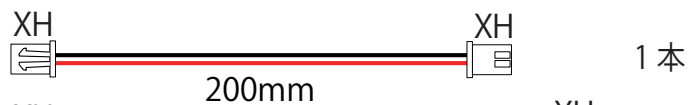
コネクタ



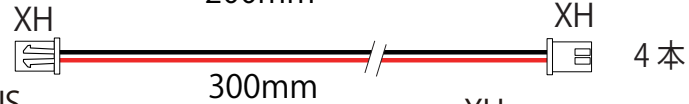
使用ロボットが e-Gadget の場合

ケーブル

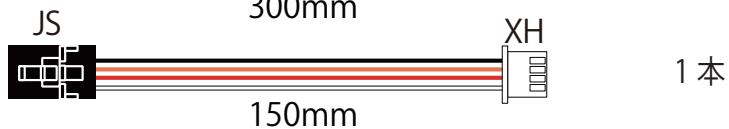
電源接続用



モーター接続用



I²C 接続用



※付属品はご注文の際に選択ください。

株式会社ダイセン電子工業
DAISEN

〒556-0005 大阪市浪速区日本橋 4-9-24
TEL: 06-6631-5553 / FAX: 06-6631-6886
URL: <http://www.daisendenshi.com>
e-mail: ddk@daisendenshi.com