

4.- PLANOS

En este apartado se muestran los siguientes planos:

1. Esquema detallado del sistema completo

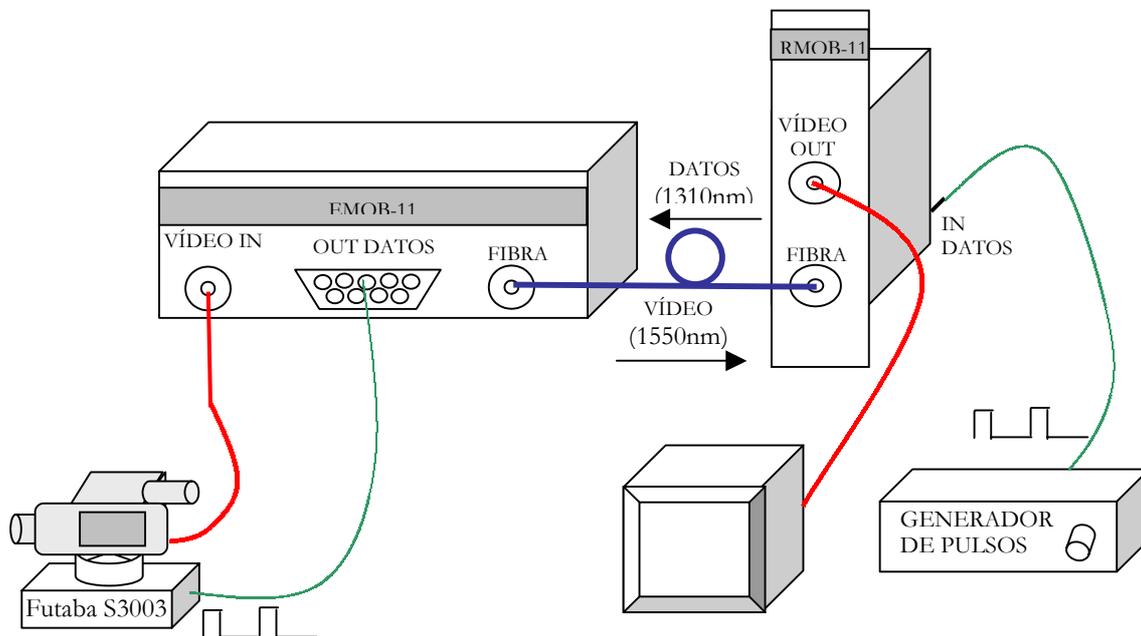


Figura 4.1.- Esquema detallado del sistema completo

2. Esquema de alimentaciones

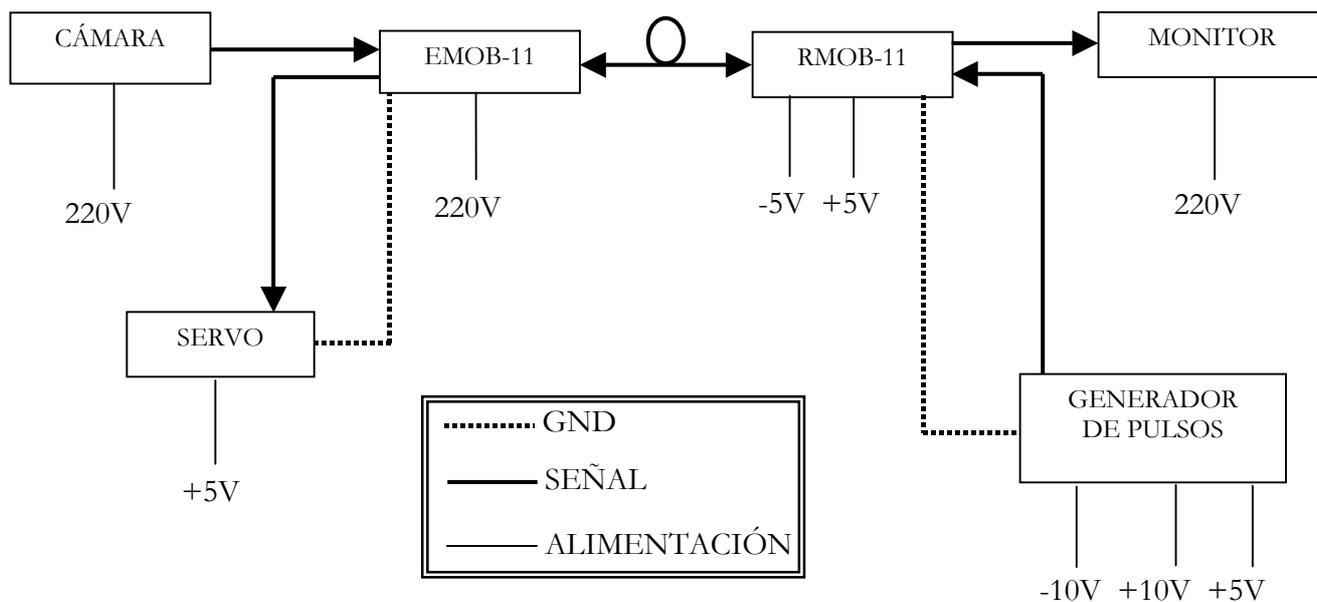
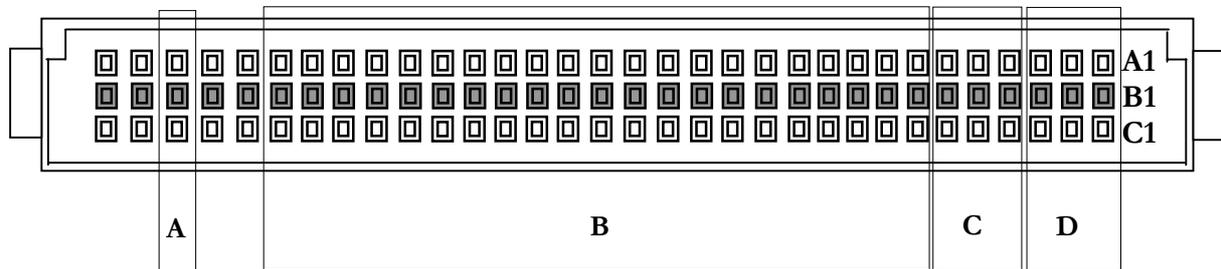


Figura 4.2.- Esquema de alimentaciones

3. Conexionado trasero del RMOB-11



- A → Entrada de datos TTL
- B → Tierra o GND
- C → Alimentación negativa: -5V
- D → Alimentación positiva: +5V

Figura 4.3.- Conexionado posterior del RMOB-11

4. Fotografía de las conexiones del servomotor

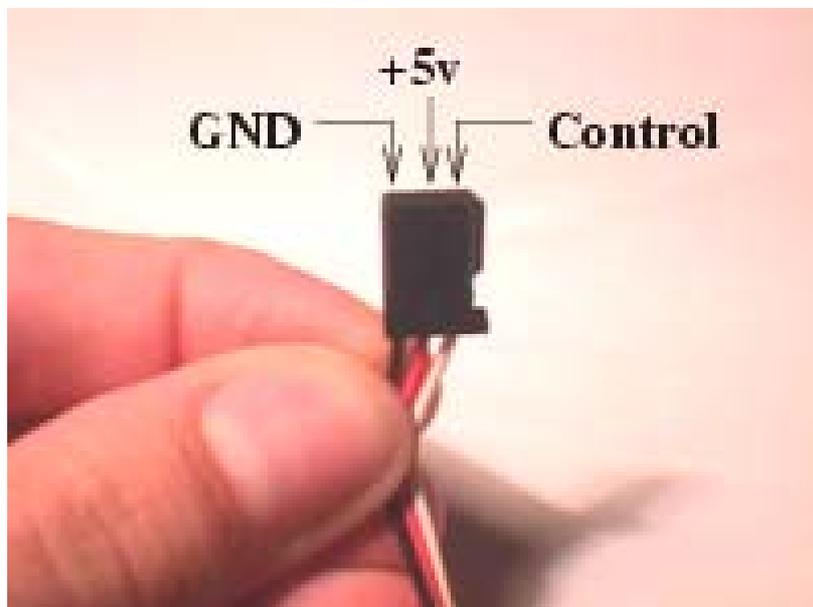


Figura 4.4.- Conexiones del servomotor

5. Fotografía de las conexiones traseras del RMOB-11



Figura 4.5.- Conexiones traseras del RMOB-11

6. Fotografía de las conexiones de datos del EMOB-11

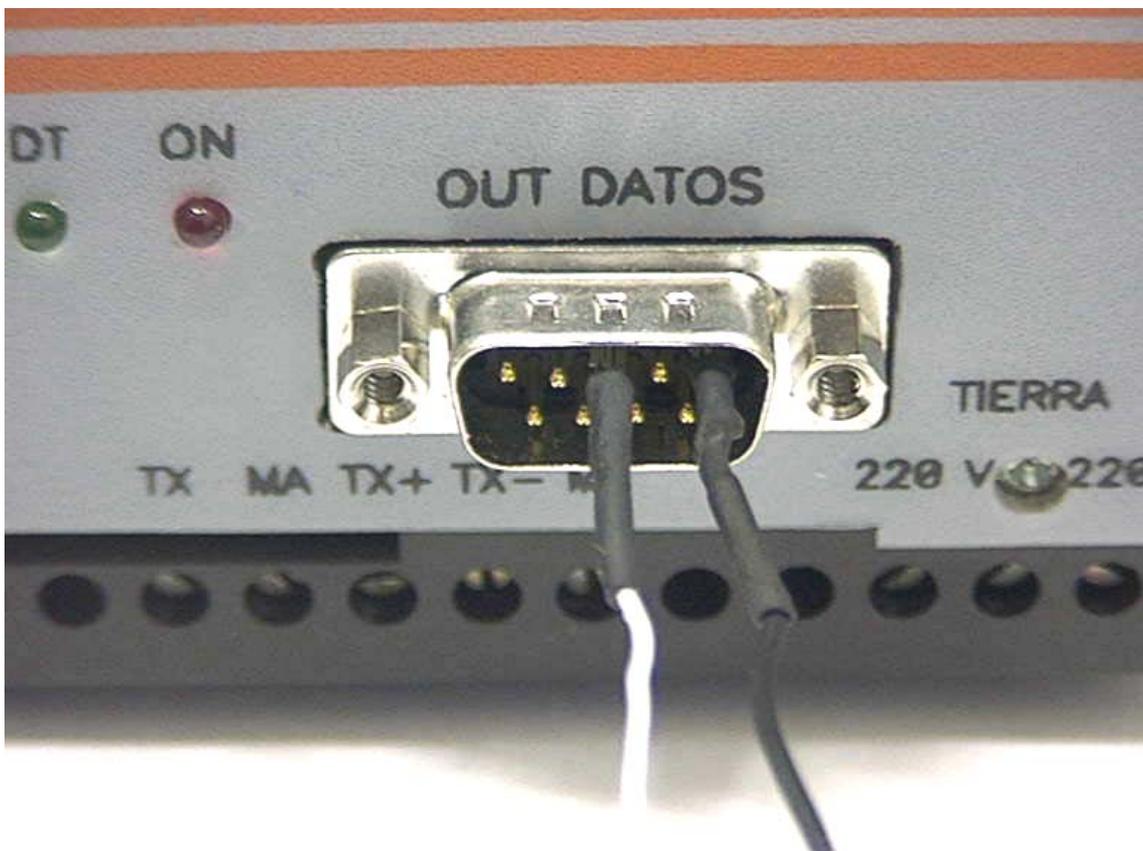


Figura 4.6.- Conexiones de datos del EMOB-11

7. Fotografía del sistema de control del servomotor



Figura 4.7.- Sistema de control del servomotor

8. Fotografía del interior del sistema de control del servomotor

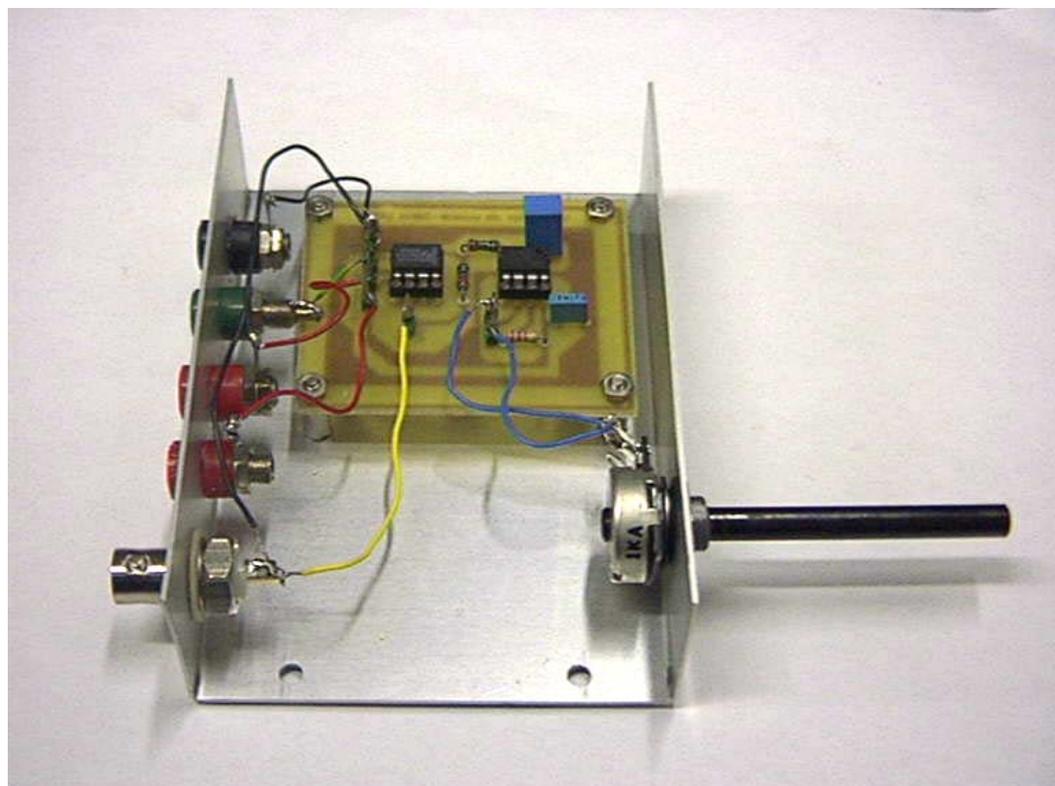


Figura 4.8.- Interior del sistema de control del servomotor

9. Fotografía del montaje completo

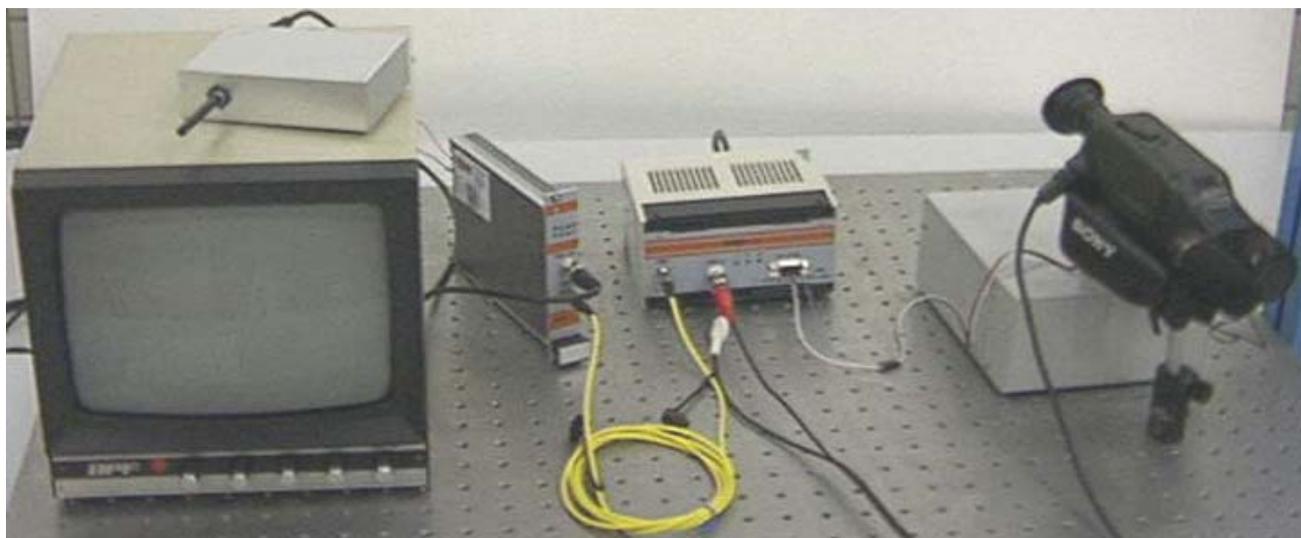


Figura 4.9.- Montaje completo

10. Fotografía de una imagen captada por el monitor

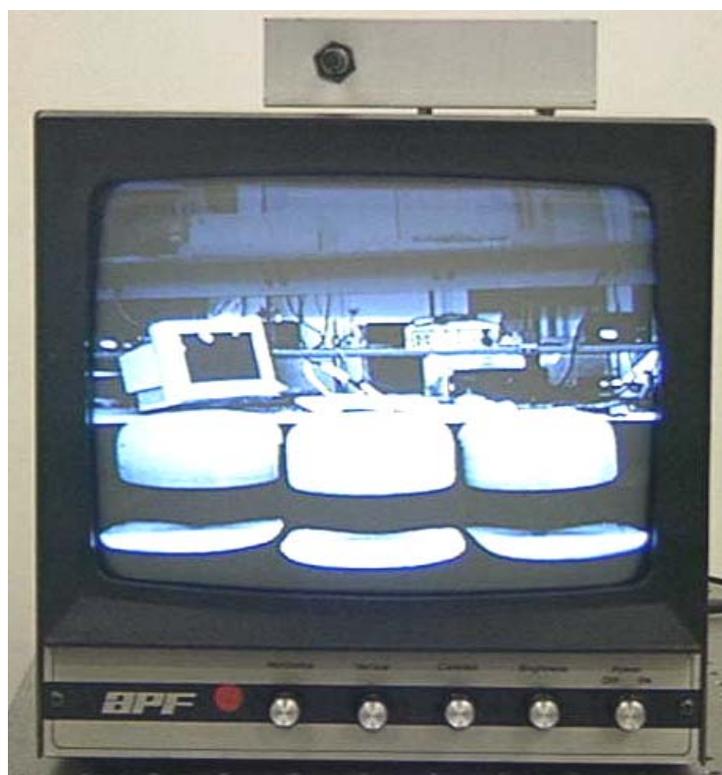


Figura 4.10.- Imagen captada por el monitor