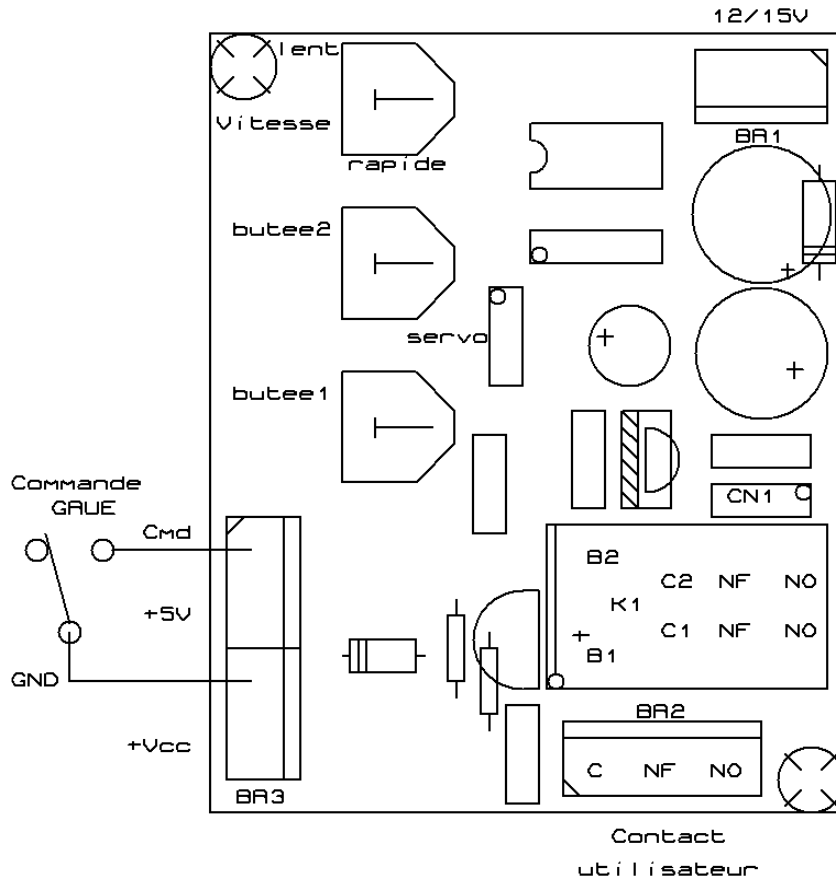


Commande d'un signal de voie à servomoteur

Ce montage permet le mouvement en rotation ou de bas en haut d'un signal de voie (sémaphore, carré, ralentissement TIV...) via un servomoteur.

La commande s'effectue par un interrupteur (non fourni) ou par un automatisme extérieur (relais bistable).



Raccordement :

Raccorder :

- l'interrupteur de commande sur le bornier BR3 entre les bornes 1 et 3,
- l'alimentation, entre 9 à 12V alternatif ou 12 à 15V continu sur le bornier BR1 du haut (pas de polarité),
- le servomoteur sur le connecteur Servo (borne du haut 1 = signal = fil jaune, borne milieu +5V = fil rouge, borne du bas = 0V = fil brun).

Le bornier BR2 est un contact de relais qui s'active (le contact se ferme entre C et NO, le contact s'ouvre entre C et NF) dès la fin de rotation du servo et durant toute la fermeture de l'interrupteur (pour arrêt du train, par exemple).

Essai / Exploitation :

L'axe de pivot du signal sera raccordé au servomoteur afin de faire tourner la cible du signal sur 90° ou de tirer la tringle du pivot pour un sémaphore à bras.

Mettre les résistances ajustables « Vitesse » et « butee2 » à mi-course et « butee1 » complètement à droite (sens horaire). L'interrupteur de commande est ouvert. La lecture des potentiomètres par le microcontrôleur ne s'effectue qu'à la mise sous tension. Les réglages des butées 1 et 2 ainsi que la vitesse du servomoteur s'effectueront donc par modifications successives des 3 résistances ajustables.

Mettre sous tension : le servomoteur va en « butée2 » très vite (position 2 du signal) puis en « butée1 » doucement (position 1 du signal).

Fermer l'interrupteur de commande : le servomoteur va en « butée2 » doucement. Si les butées 1 et 2 doivent être modifiées, mettre hors tension, tourner l'ajustable « butée2 » à gauche pour augmenter la rotation du servomoteur dans le sens horaire et l'ajustable « butée1 » à droite pour augmenter la rotation du servomoteur dans le sens antihoraire et inversement.

Tourner l'ajustable Vitesse à gauche pour réduire la vitesse de déplacement du servomoteur ou à droite pour l'augmenter. Entre chaque modification de position des ajustables, il faut mettre hors tension, attendre 5 secondes et remettre sous tension.