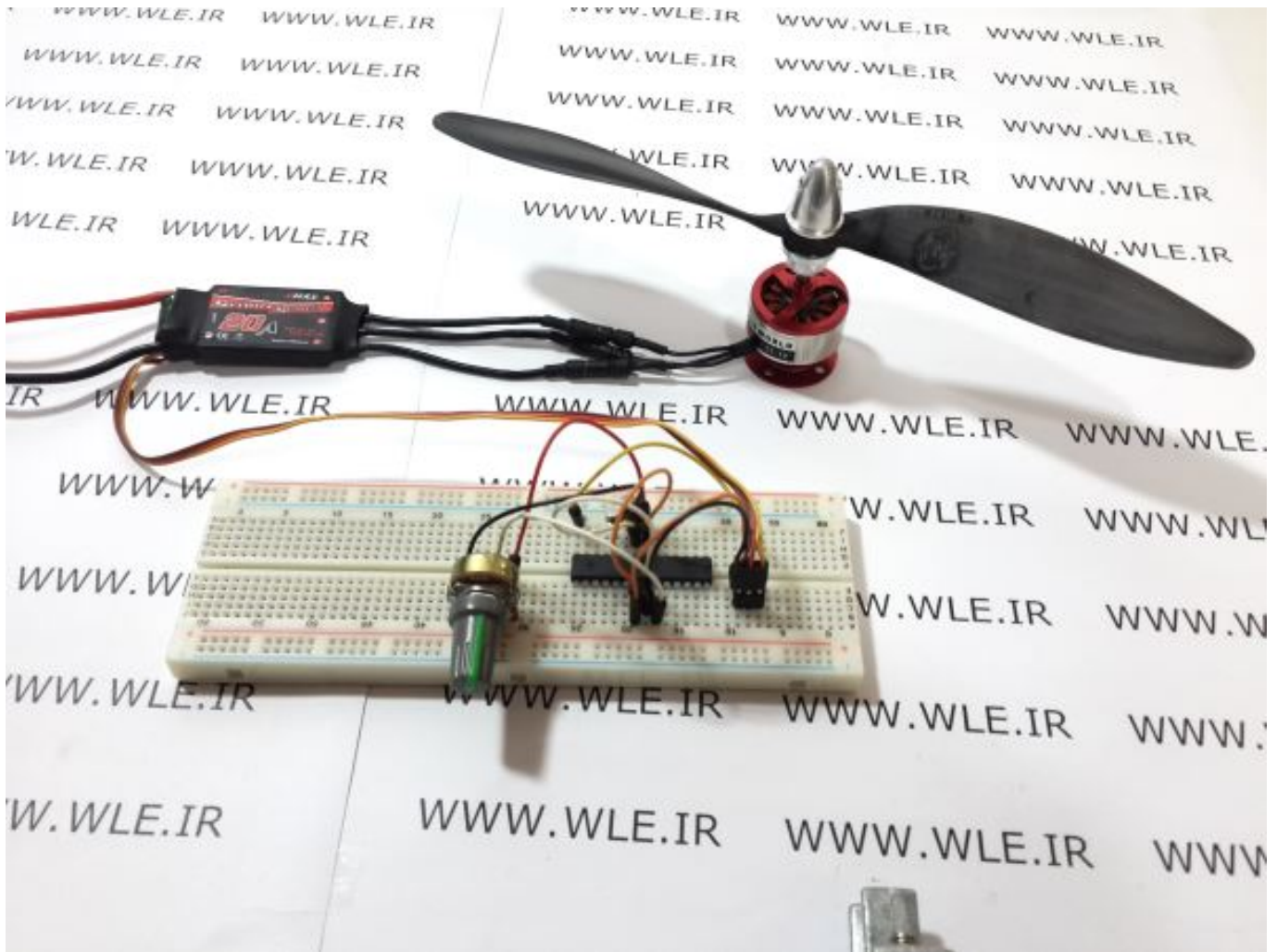


راه اندازی موتور براشلس با AVR



در این پست [موتور براشلس را با استفاده از اسپید کنترل](#) راه اندازی می کنیم ، لازمه ساخت یک فلایت کنترل برای ربات پرنده (مثلا ساخت کوادکوپتر با AVR) اطلاع از نحوه راه اندازی و درایو کردن موتور هاست که بخش اصلی فلایت کنترل را تشکیل می دهد ، در پست قبلی "[آموزش راه اندازی موتور براشلس](#)" با استفاده از AVR و زبان بیسیک با استفاده از تغییر فرکانس موتور براشلس را راه اندازی کردیم ، ولی خب استفاده از تغییر فرکانس برای راه اندازی موتور براشلس کار زیاد اصولی و درستی نیست ، در اینجا با استفاده از یک **فرکانس ثابت و تغییر دادن عرض پالس** موتور براشلس را راه اندازی و سرعت آن را کنترل می کنیم این اصولی ترین کار است و تمامی فلایت کنترل های موجود و تجاری از این روش استفاده می کنند ، در این این پروژه که با بسکام نوشته شده است با استفاده از یک ولوم موتور را روشن و سپس سرعت آن را کم و زیاد می کنیم

فیلم عملکرد پروژه:

همراه این آموزش فایل های زیر قرار داده شده اند:

1. شبیه ساز پروتیوس
2. شماتیک مدار
3. هگز و سورس کد به زبان بیسیک
4. توضیحات خط به خط برنامه نویسی و نحوه راه اندازی

برای اطلاعات بیشتر به لینک زیر مراجعه کنید

[راه اندازی موتور براشلس با AVR](#)

WLE.IR

WLE.IR