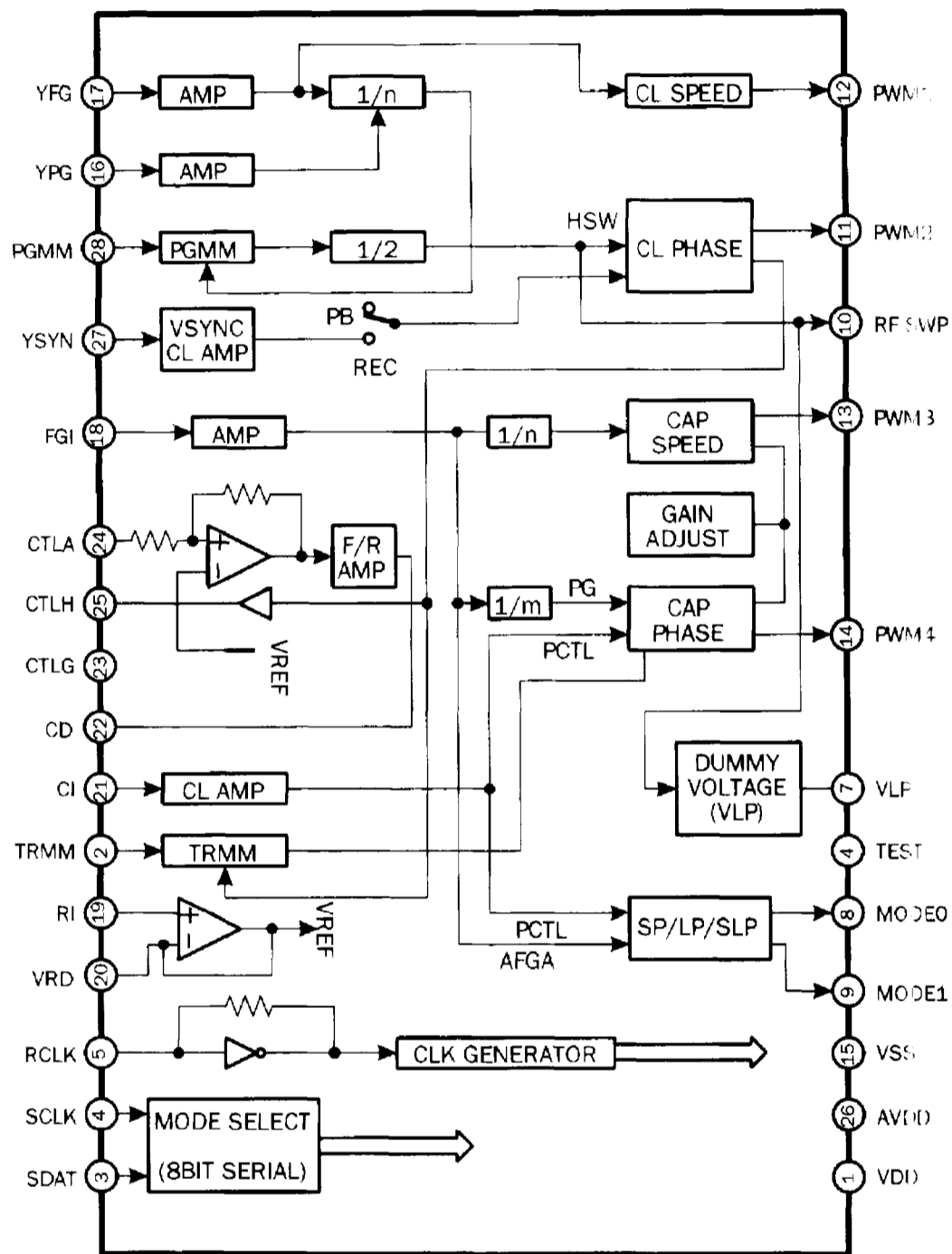
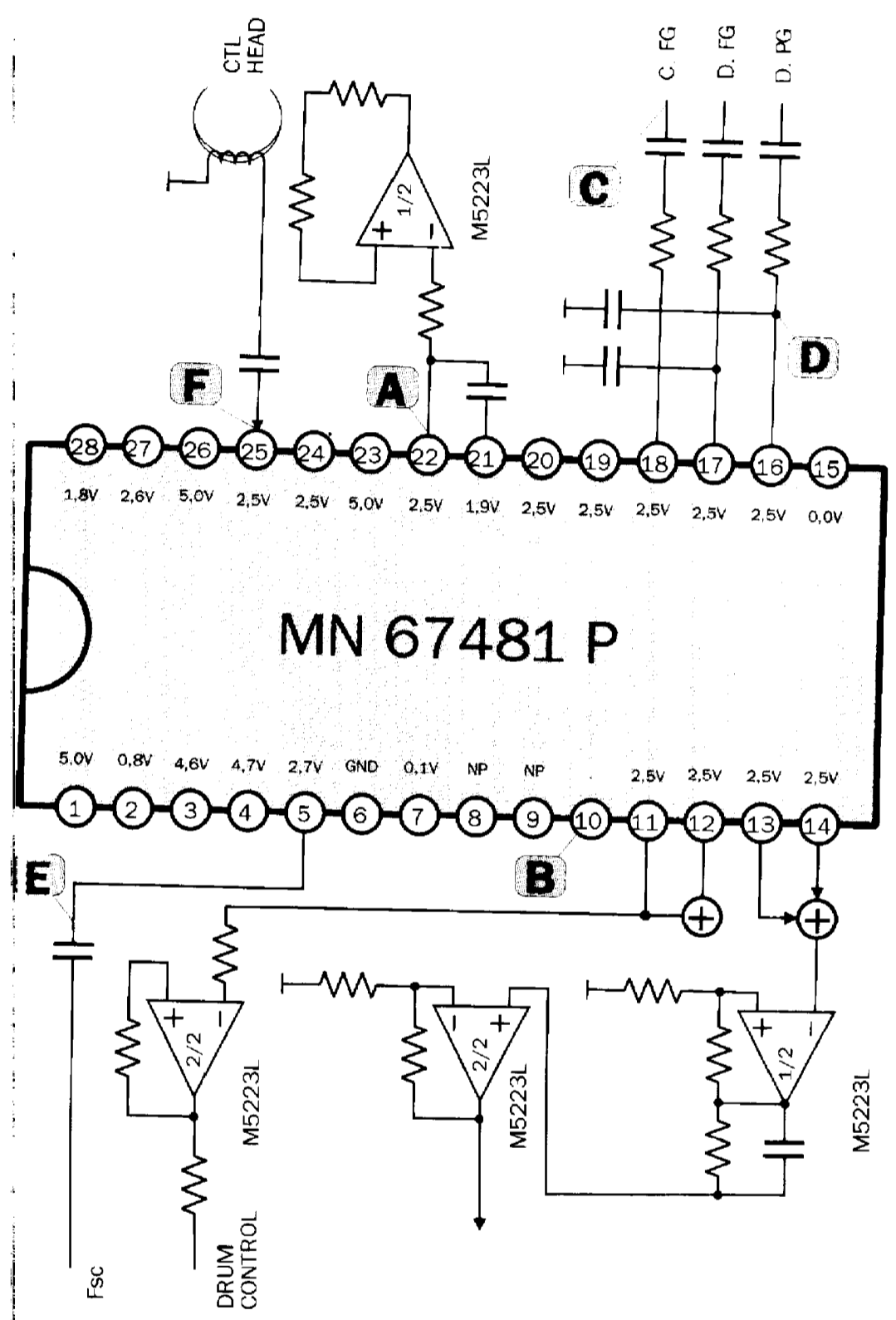


## **MN 67481 P**

Układ scalony dużej skali integracji MN 67481 P jest procesorem *servo* zastosowanym w magnetowidach AIWA HV-E 101 S/SH, AIWA HV-E 101 DK/KE i pochodnych. Sterowany jest z układu  $\mu$ PD 75108 CW-A47 *system control*, nadzoruje i steruje obrotami silnika trójfazowego w bloku *drum motor* oraz (przez układ scalony BA 6219 B) silnika komutatorowego *capstan motor*. Taktowany jest zegarem o częstotliwości 4,43 MHz, zasilany jest napięciem stabilizowanym 5 V.



Rys. 98. Uproszczona struktura blokowa układu scalonego MN 67481 P

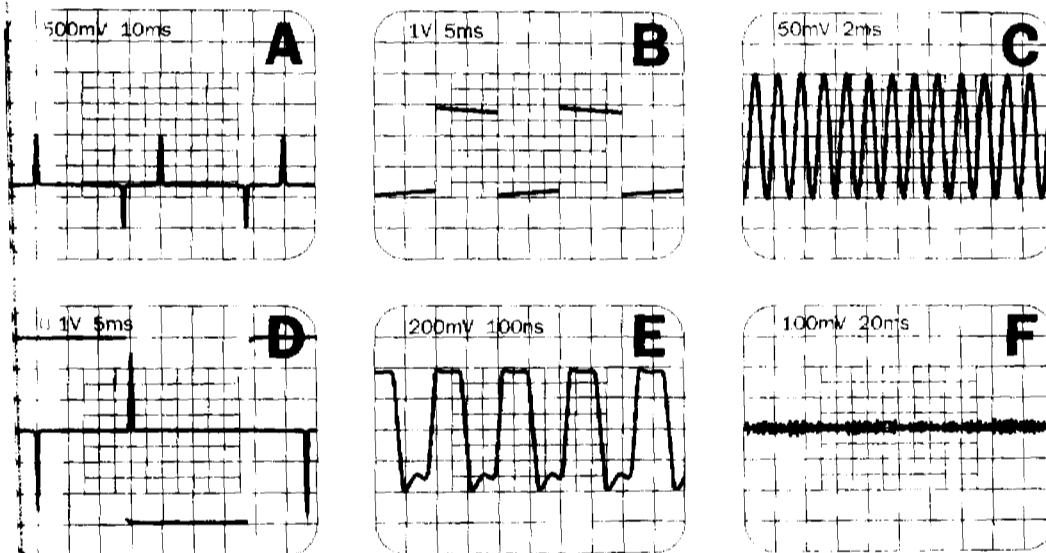


49. Uproszczona aplikacja i napięcia stałe na wypr. u. s. MN 67481 P

Tab. 8. Opis wyprowadzeń układu scalonego MN 67481 P

Lp	Symbol		Opis
1	VDD	WE	Napięcie zasilania +5V
2	TRMM	WE	Multiwibrator monostabilny układu śledzenia ścieżki regulacja opóźnienia stałej czasowej dla impulsu CTL
3	SDAT	WE	Wejście sygnału danych z magistrali
4	SCLK	WE	Wejście imp. zegarowych z magistrali
5	RCLK	WE	Wejście imp. zegarowych (podnośna koloru dla systemu PA...)
6			(NP)
7	VLP	WY	Sztuczne obciążenie VD
8	MODE 0	WE/ WY	Detektor prędkości przesuwu taśmy
9	MODE 1	WE/ WY	jw.
10	RF SWP	WY	Wyjście impulsów przełączających
11	PWM 2	WY	Wyjście sygnału błędu fazy dla <i>drum motor</i>
12	PWM 1	WY	Wyjście sygnału błędu prędkości dla <i>drum motor</i>
13	PWM 3	WY	Wyjście sygnału błędu prędkości dla <i>capstan motor</i>
14	PWM 4	WY	Wyjście sygnału błędu fazy dla <i>capstan motor</i>
15	VSS		Masa układu
16	Y PG	WE	Wejście sygnału z czujnika D. PG
17	Y FG	WE	Wejście sygnału z czujnika D. FG
18	F GI	WE	Wejście sygnału z czujnika D. FG
19	RI	WE	Ustawianie napięcia odniesienia 2,5V do wew. wzm.
20	VRO	WY	Wyjście nap. odniesienia ustawianego na 19 nóżce układu
21	CI	WE	Wejście impulsów CTL po uformowaniu

LP	Symbol		Opis
C	CO	WY	Wyjście wzmacnionych impulsów CTL
P	CTL G		Masa wzmacniacza CTL
P	CTL A	WE	Odwracające wejście wzmacniacza CTL
S	CTL H	WE	Wejście impulsów CTL z głowicy
P	AVDD		Zasilanie analogowej części układu scalonego
P	VSYN	WE	Tylko w wersji z nagrywaniem – wejście syg. synchro. pionowej
P	PG MM	WE	Regulacja opóźnienia imp. przetwarzającego głowice wizyjne



100. Ważniejsze oscylogramy układu scalonego MN 67481 P

Na rys. 101 można dokładnie prześledzić zmianę w sterowaniu silnikiem *can motor* (silnik komutatorowy prądu stałego). W celu wzmocnienia sygnałów zastosowano wzmacniacze operacyjne M 5223 L i BA 15218 B. Ze względu na uniwersalność aplikacji układu scalonego BA 6219 B, zostanie opisany na końcu niniejszego rozdziału (patrz str. 151).

Rys. 101. Sterowanie silnikiem przez układ scalony MN 67481 P

