

КЕРУВАННЯ МАНІПУЛЯТОРОМ МІШЕНІ В ЕКСПЕРИМЕНТАХ НА ПРИСКОРЮВАЧІ

М. В. Арцимович, І. О. Мазний, В. І. Сорока

Описано нову систему дистанційного керування маніпулятором мішені в експериментах на прискорювачі. Маніпулятор включає трьохосний гоніометр і тримач мішені. Апаратне забезпечення керування здійснюється за допомогою модифікованого модуля керування кроковим двигуном у стандарті КАМАК. Модифікований модуль розраховано на роботу з чотирма кроковими двигунами, замість одного. Розроблено програмне забезпечення керування цим модулем. Систему випробувано в реальних умовах експерименту.