

УПРАВЛЕНИЕ МАНИПУЛЯТОРОМ МИШЕНИ В ЭКСПЕРИМЕНТАХ НА УСКОРИТЕЛЕ

М. В. Арцимович, И. А. Мазный, В. И. Сорока

Описывается новая система дистанционного управления манипулятором мишени в экспериментах на ускорителе. Манипулятор состоит из трехосного гониометра и держателя мишени. Аппаратное обеспечение управления осуществляется с помощью модифицированного модуля управления шаговым двигателем в стандарте КАМАК. Модифицированный модуль рассчитан на работу с четырьмя шаговыми двигателями, вместо одного. Разработано программное обеспечение управления этим модулем. Систему опробовано в реальных условиях эксперимента.