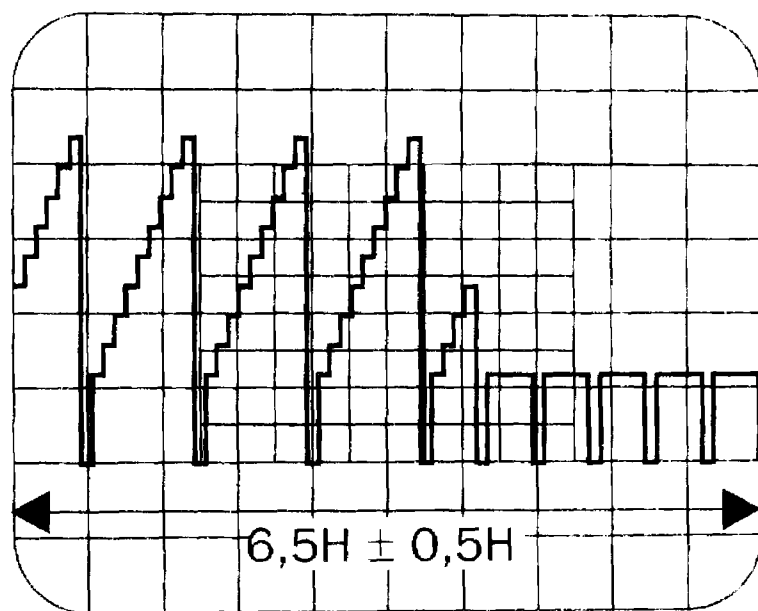


HD 49733 NT

Układ scalony dużej skali integracji HD 49733 NT jest procesorem *servo* zastosowanym w magnetowidach JVC HR-D 520 EE, JVC HR-D 521 EE i pochodnych. Sterowany jest z układu M 374418 M6 - 210 SP *system control*, nadzoruje i steruje obrotami silników trójfazowych w blokach *capstan motor* i *drum motor*. Taktowany jest zegarem o częstotliwości 4,43 MHz, zasilany jest napięciem stabilizowanym 5 V.

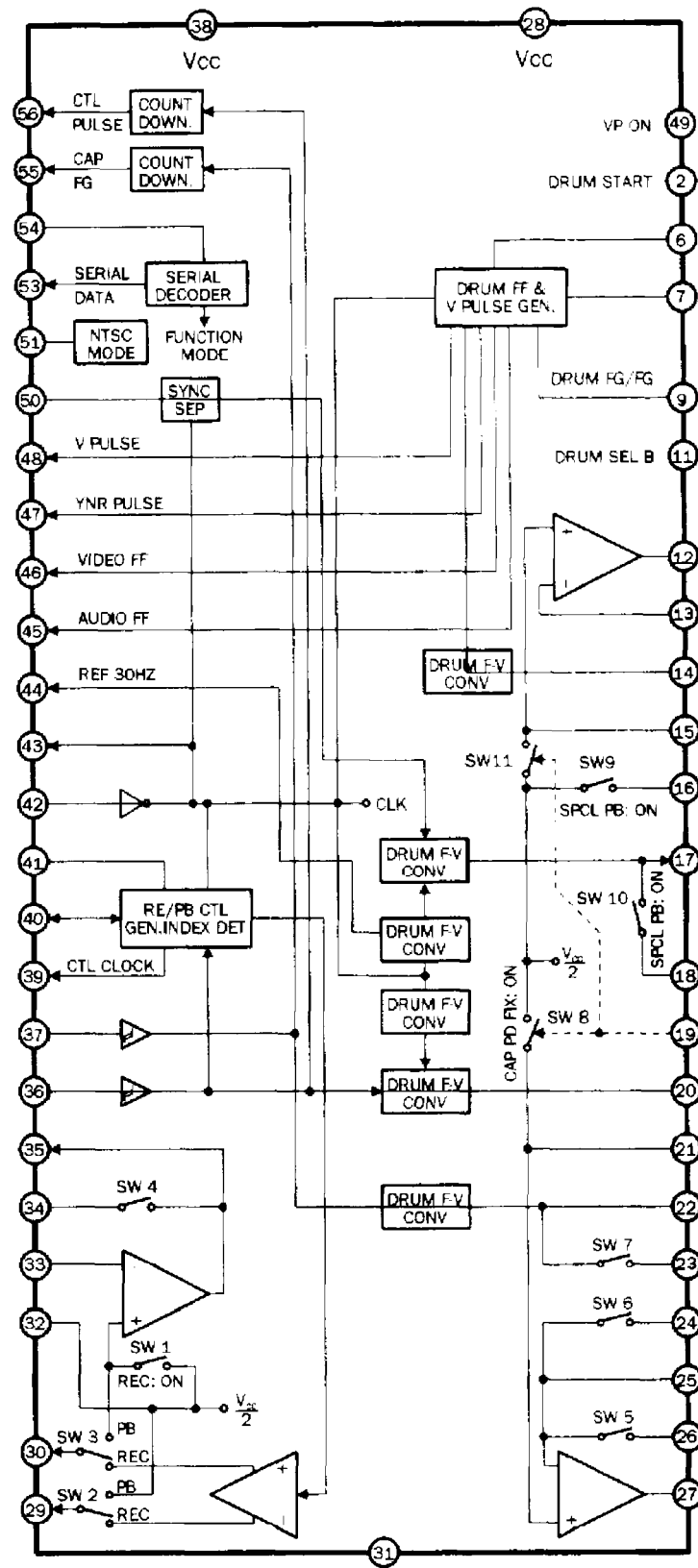
W większości magnetowidów regulację punktu przełączania głowic wizyjnych przeprowadza się w bloku serwo regulacji:

- odtwarzać kasetę testową z nagranyym sygnałem gradacji szarości,
- podłączyć wejście Y oscyloskopu do wyjścia VIDEO OUT magnetowidu,
- zsynchronizować oscyloskop impulsem przełączania głowic wizyjnych,
- regulując odpowiednim potencjometrem uzyskać położenie impulsu przełączania głowic przesunięte o $6,5 \pm 0,5$ od początku następnego półobrazu.

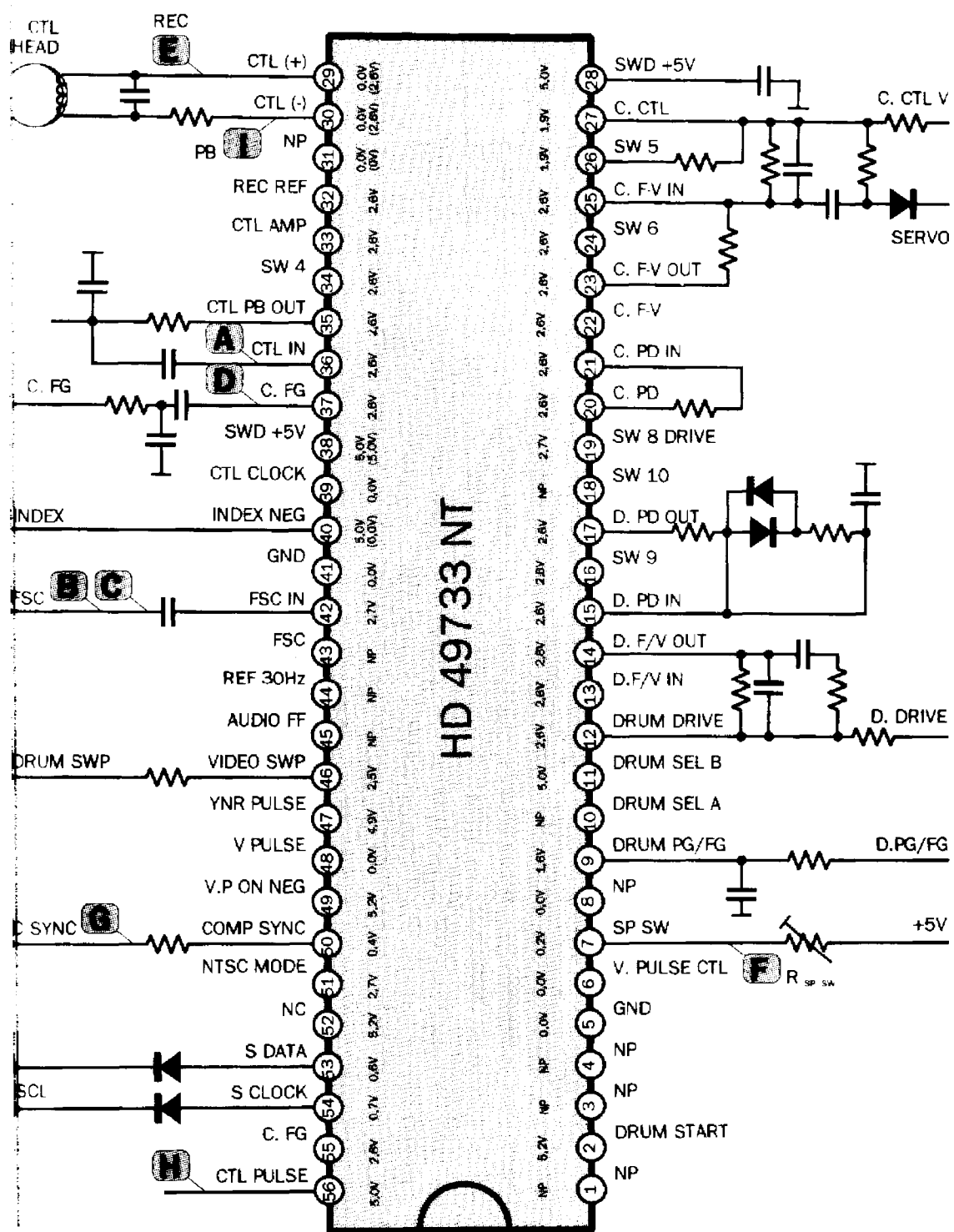


rys. 83. Ekran oscyloskopu przy prawidłowym ustawieniu punktu przełączania głowic wizyjnych

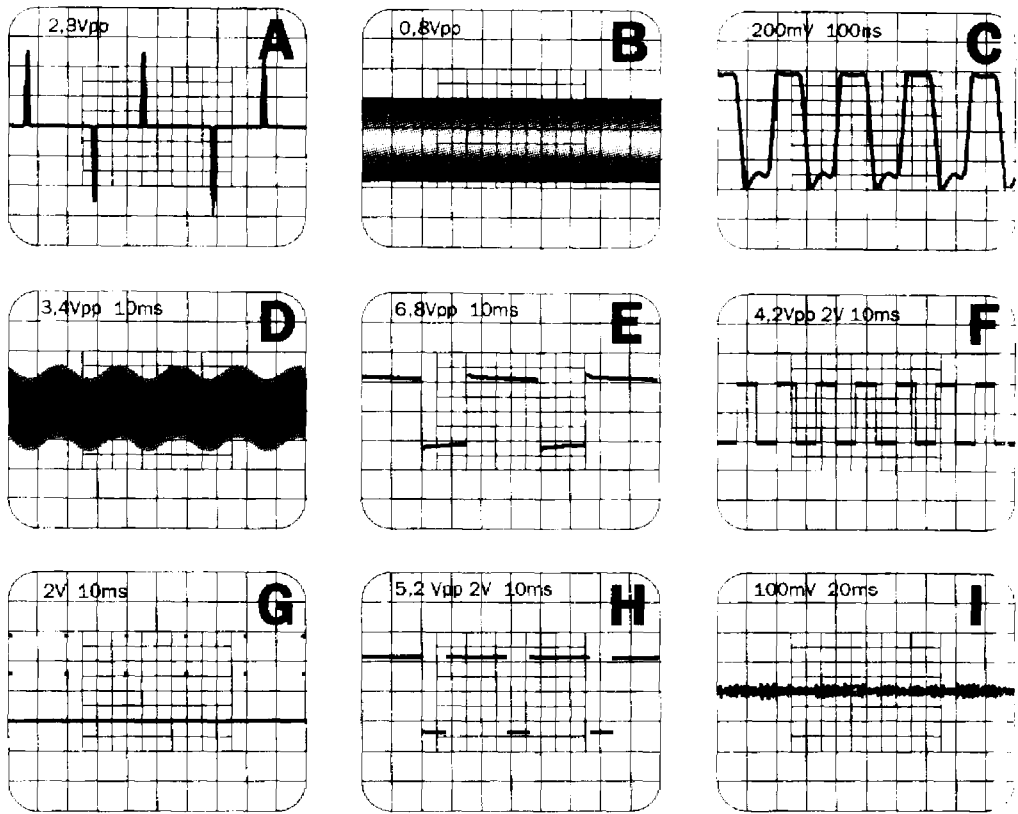
- Dla układu HD 49733 NT odpowiada to:
- pobraniu impulsów synchronizujących generator podstawy czasu z jego wyprowadzenia (46),
 - regulacji potencjometrem podłączonym do jego wyprowadzenia (7).



Rys. 84. Struktura blokowa układu scalonego HD 49733 NT



rys. 85. Uproszczona aplikacja i napięcia stałe na wypr. u. s. HD 49733 NT



Rys. 86. Ważniejsze oscylogramy układu scalonego HD 49733 NT

Tab. 5. Opis wyprowadzeń układu scalonego HD 49733 NT

Lp	Symbol		Opis
1		NP	
2	DRUM START	WY	Identyfikacja startu <i>drum motor</i>
3		NP	
4		NP	

Lp	Symbol		Opis
5	GND		
6	VPulse CTL	WE	Wejście impulsów z bloku SYSCON
7	SP SW	WE	Regulacja czasu przełączania głowic wizyjnych
8			NP
9	D. FG/PG	WE	Wejście sygnału Drum PG/FG
10	Drum SEL A	WY	Pin serwisowy
11	Drum SEL B	WY	Pin serwisowy
12	Drum Drive	WY	Wyjście sygnału sterowania do <i>drum motor</i>
13	D.F/V IN	WE	Wejście sygnału błędu do wzmacniacza
14	D.F/V OUT	WY	Wyjście sygnału błędu z przetwornika f/U
15	D.PD IN	WE	Wejście sygnału błędu fazy do wzmacniacza
16	SW 9	WY	Klucz elektroniczny
17	D.PD OUT	WY	Wyjście sygnału błędu fazy <i>drum motor</i> po detekcji
18	SW 10	WY	Klucz elektroniczny
19	SW 8 DRIVE	WE	Sterowanie kluczem SW 8
20	C.PD	WY	Wyjście syg. błędu fazy <i>capstan motor</i> po detekcji
21	C.PD IN	WE	Wejście sygnału błędu fazy CM do wzmacniacza
22	C.F-V	WY	Wyjście serwisowe sygnału błędu prędkości CM
23	C.F-V OUT	WY	Wyjście sygnału błędu prędkości z przetwornika f/U dla CM
24	SW 6		Klucz elektroniczny
25	C.F-V IN	WE	Wejście wzmacniacza dla sygnału błędu CM
26	SW 5	WE	Klucz elektroniczny
27	C.CTL	WY	Wyjście wzmocnionego sygnału do sterowania CM
28	SWD +5 V		Zasilanie układu

Lp	Symbol		Opis
29	CTL (+)	WE/ WY	WE/WY syg. z/do głowicy CTL (dla funkcji PLAY/REC)
30	CTL(-)	WE/ WY	WE/WY syg. z/do głowicy CTL (dla funkcji PLAY/REC)
31			(NP)
32	REC REF	WY	Kontrola napięcia odniesienia dla odczytu CTL
33	CTL AMP	WE	Ustalanie poziomu sygnału CTL
34	SW 4		Klucz elektroniczny
35	CTL PB OUT	WY	Wyjście impulsów CTL
36	CTL IN	WE	Wejście impulsów CTL do układu porównania
37	C.FG	WE	Wejście sygnału z czujnika C.FG
38	SWD +5V		Zasilanie układu
39	CTL CLOCK	WE	Ustalanie pracy układu prądu podkładu
40	INDEX NEG.	WE	Wejście sygnału REC/PLAY
41	GND		Masa układu
42	FSC IN	WE	Wejście sygnału taktującego 4,43 MHz
43	FSC	WY	Wy syg. taktującego 4,43MHz – (NP)
44	REF 30 Hz	WY	Wyjście identyfikacji dla 60 Hz – (NP)
45	AUDIO FF	WY	Wyjście syg. wyciszania fonii
46	VIDEO SWP	WY	Wyjście impulsu przełącznika głowic wizyjnych
47	YNR PULSE	WY	(NP)
48	V PULSE	WY	Wyjście impulsów synchronizacji pionowej do bloku VIDEO
49	V.P ON NEG.	WE	Wyjście kontrolne imp. synchronizacji do bloku VIDEO