Les moteurs pas à pas Nema ...

les moteurs Nema ...

Les Moteurs Nema ...

différence entre les types de moteurs pas à pas Nema.

les moteurs électriques

Cablage moteur Pas à Pas



Il faut d'abord reperer les enroulements du moteur,

Exemple dans mon cas, coté moteur connecteur face à vous l'axe sur le haut

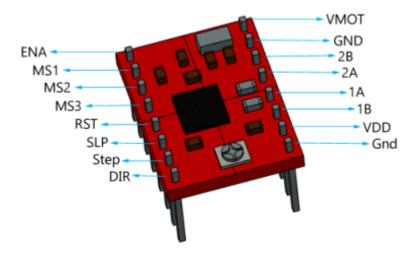


Rouge, Noir, Bleu, Vert.

L'enroulement 1 est sur les fils Rouge, Bleu

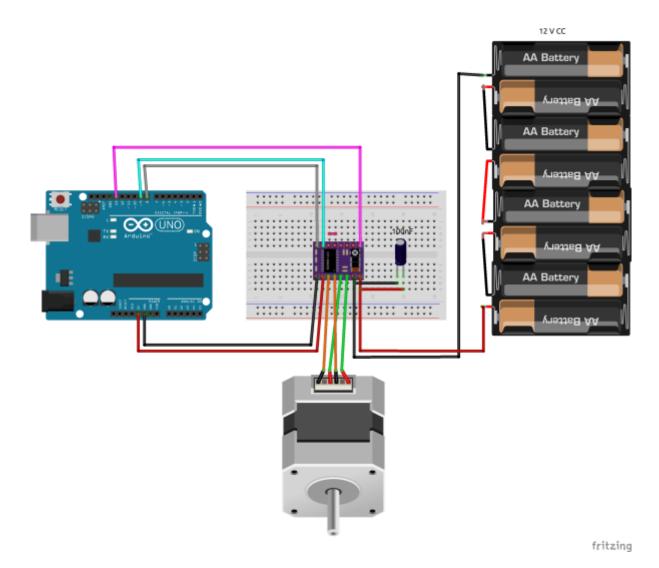
L'euroulement 2 est sur les fils Noir , Vert

donc sur le driver moteur , on branche Rouge sur 2B et Bleu sur 2A , et Noir sur 1B et Vert sur 1A



On peut avoir à inverser un ou deux enroulements suivant le fonctionnement ou non du moteur.

Schema



Programme de Test du moteur Nema 17

moteurpaspas.ino

```
// A4988_Test.ino
//
// Commande d'un moteur pas-à-pas à l'aide d'un pilote A4988 avec
// Arduino.
//
// Un projet www.mchobby.be (vente de kit et composant)
// Meurisse D. - Licence CC-SA-BY
//
// Un tutoriel http://mchobby.be/wiki/index.php?title=A4988
// Ou Acheter un StepStick A4988
// http://shop.mchobby.be/product.php?id_product=349
//
#define pinEnable 13 // Activation du driver/pilote
#define pinStep 9 // Signal de PAS (avancement)
```

```
#define pinDir 8 // Direction
   void setup(){
     Serial.begin(9600);
     Serial.println("Test A4988");
     pinMode( pinEnable, OUTPUT );
     pinMode( pinDir   , OUTPUT );
     pinMode( pinStep , OUTPUT );
   }
   void loop(){
     int i = 0;
     digitalWrite( pinDir    , HIGH); // Direction avant
     digitalWrite( pinStep , LOW); // Initialisation de la broche
step
     // Avance de 200 pas
     for( i=0; i<200; i++){
       Serial.println( i );
       digitalWrite( pinStep, HIGH );
       delay( 10 );
       digitalWrite( pinStep, LOW );
       delay( 10 );
     // Changer de direction
     // Refaire 200 pas dans l'autre sens
     for( i=0; i<200; i++){
       Serial.println( i );
       digitalWrite( pinStep, HIGH );
       delay(1);
       digitalWrite( pinStep, LOW );
       delay( 1 );
     }
     // Pas de step et pas d'ordre...
     // l'axe du moteur est donc bloqué
     Serial.println("Axe bloqué + attendre 5 sec");
     delay( 5000 );
     // déblocage de l'axe moteur
     Serial.println("Deblocage axe");
     //digitalWrite( pinEnable, HIGH ); // logique inversée
     // Fin et blocage du programme
```

```
// Presser reset pour recommander
Serial.println("Fin de programme");
//while( true );
```

From:

http://chanterie37.fr/fablab37110/ - Castel'Lab le Fablab MJC de Château-Renault

Permanent link: http://chanterie37.fr/fablab37110/doku.php?id=start:arduino:pasapas:nema&rev=1737872985

