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 ,

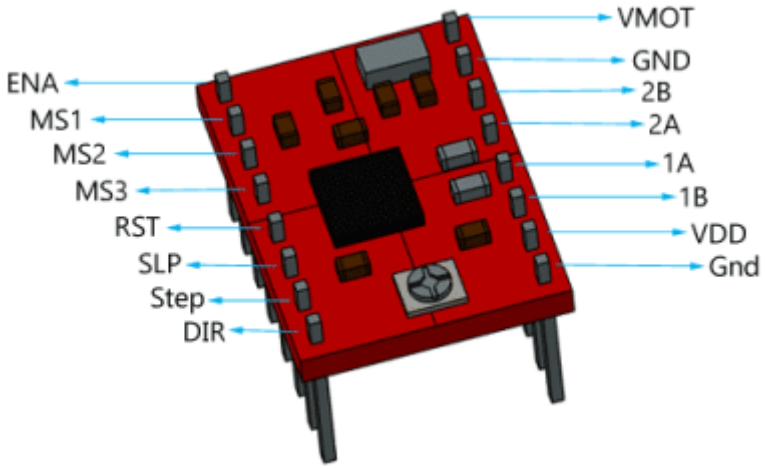
Exemple dans mon cas, coté moteur connecteur face à vous l'axe sur le haut

Rouge , Noir, Bleu, Vert.

L'enroulement 1 est sur les fils Rouge , Bleu

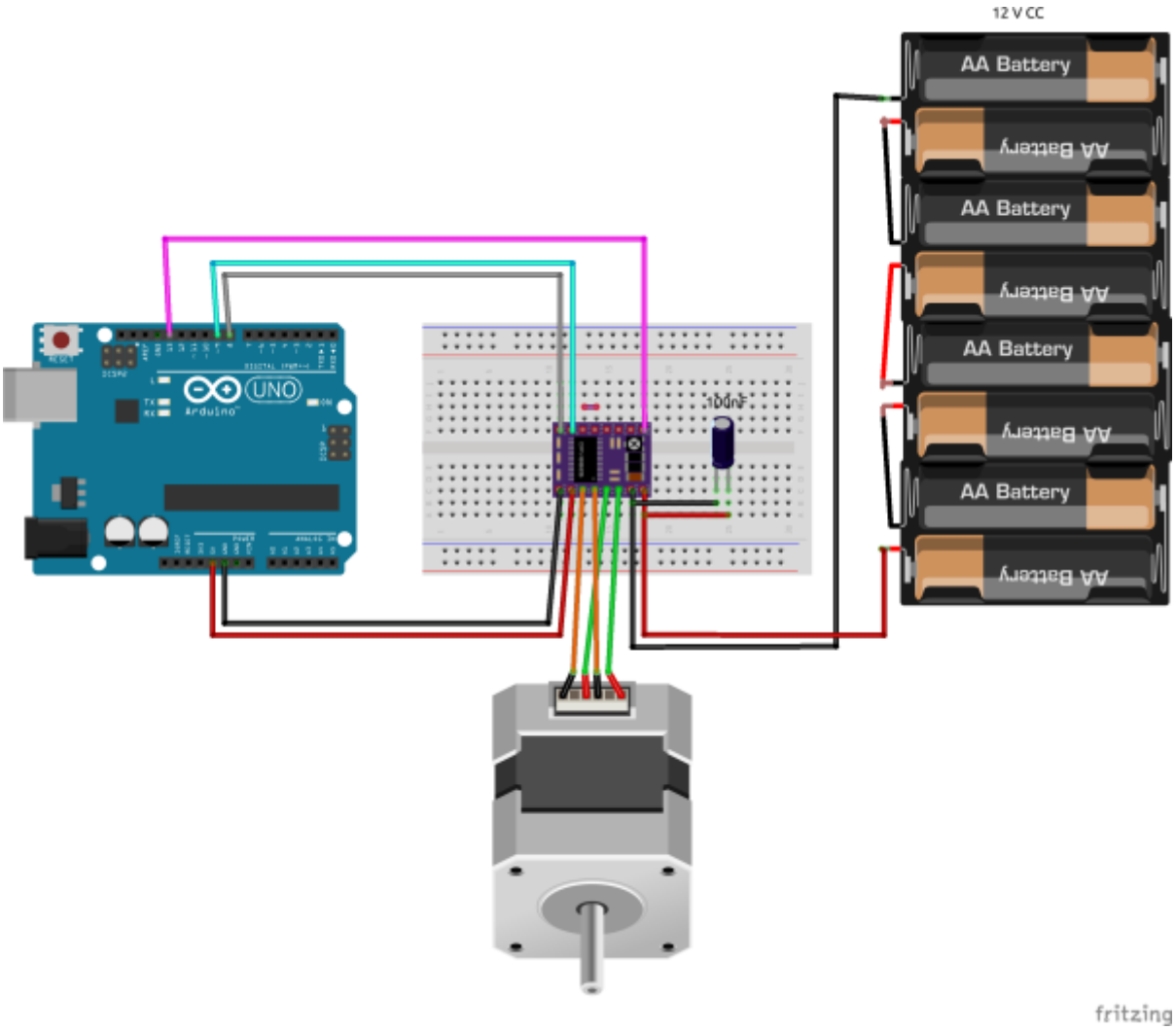
L'euroulement 2 est sur les fils Noir , Vert

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
      digitalWrite( pinDir   , LOW); // Direction avant

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

Permanent link:
https://chanterie37.fr/fablab37110/doku.php?id=start:arduino:pasapas:nema&rev=1706954175

Last update: **2024/02/03 10:56**