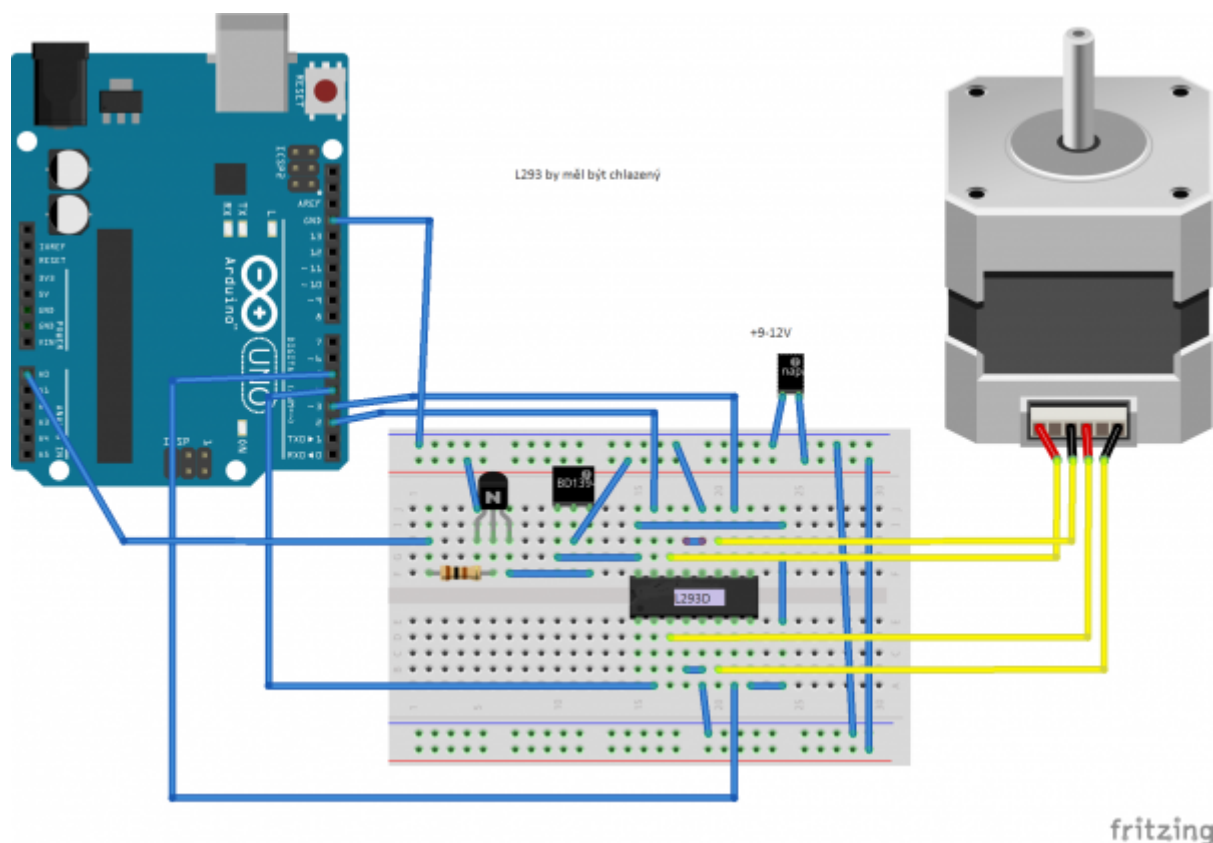


# Krokový motor napojený na Arduino

Krokový motor je v zásadě totéž co obyčejný DC motor, jen má přehozený stator s rotorem. Řízení je primitivní. Pro čtyřfázový bipolární motor je tedy potřeba 8 komplementárních výkonových tranzistorů zapojených do můstku. Ideální je IC L293D, který obsahuje i nulové diody (osobně jim vzhledem k ceně moc nevěřím). Každá komplementární dvojice se zapojí na jeden vývod motoru, vstupy se přepínají jeden po druhém (vždy jsou 3 LOW a 1 HIGH) jako u desítkového čítače. Pozor na zapojení cívek motoru. Většinou bývají zapojeny **1a**, **2a**, **1b**, **2b**, takže **a** a **b** musí být zapojeny proti sobě. Zároveň s frekvencí přepínání je potřeba řídit i napájecí napětí, jinak se motor při vyšších otáčkách zadrhne.

## Schéma zapojení



From:

<https://wiki.gml.cz/> - **GMLWiki**

Permanent link:

[https://wiki.gml.cz/doku.php/playground:krokovy\\_motor](https://wiki.gml.cz/doku.php/playground:krokovy_motor)



Last update: **07. 02. 2014, 10.41**