

Krokový motor je vzásadě totéž co obyčejný DC motor, jen má přehozený stator s rotem. 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 jím 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.

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



Permanent link:  
[https://wiki.gml.cz/doku.php/playground:krokovy\\_motor?rev=1391625742](https://wiki.gml.cz/doku.php/playground:krokovy_motor?rev=1391625742)

Last update: **05. 02. 2014, 19.42**