

NEma 17 y driver A4988 o DRV8825

<https://www.luisllamas.es/motores-paso-paso-arduino-driver-a4988-drv8825/>

Nema 17 y L298N

<https://microcontrollerslab.com/stepper-motor-l298n-driver-esp8266-nodemcu-tutorial/>

Los motores paso a paso tienen 4 cables que son de las 2 bobinas, dos cables por bobina, uno para el negativo y otro para el positivo. Suelen estar en orden, los dos de la izquierda de una bobina y los dos de la derecha de otra bobina.

Cableado:

Rojo	OUT2
Verde	OUT4
Azul	OUT1
Negreo	OUT3

Ejemplo: Una vuelta sentido reloj y una vuelta al contrario

```
#include <Stepper.h>

const int steps_per_rev = 200; //Set to 200 for NEMA 17
#define IN1 14
#define IN2 27
#define IN3 26
#define IN4 25

Stepper motor(steps_per_rev, IN1, IN2, IN3, IN4);

void setup()
{
  motor.setSpeed(200);
  Serial.begin(115200);
}

void loop()
{
  Serial.println("Rotating Clockwise...");
  motor.step(steps_per_rev);
  delay(500);

  Serial.println("Rotating Anti-clockwise...");
  motor.step(-steps_per_rev);
```

```
delay(500);  
}
```

Podemos hacer 1 paso individual con:

```
motor.step(1);
```

Y en el otro sentido con signo -:

```
motor.step(-1);
```

Si en vez de 1 queremos hacer mas, ponemos el número, por ejemplo 120 pasos:

```
motor.step(120);
```

Este motor tiene 200 pasos

From:

<http://wiki.legido.com/> - **Legido Wiki**

Permanent link:

<http://wiki.legido.com/doku.php?id=informatica:arduino:esp32:motores>



Last update: **2022/08/06 15:52**