Fall, 2018

■微算機原理與實驗講義

實驗七

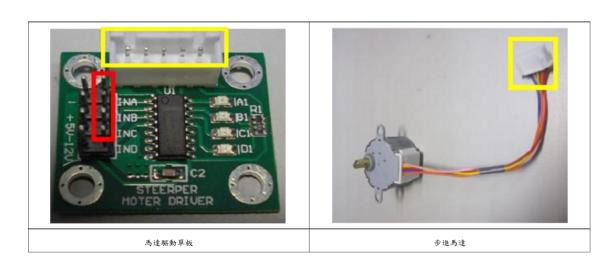
步進馬達控制實驗

一、實驗目的:

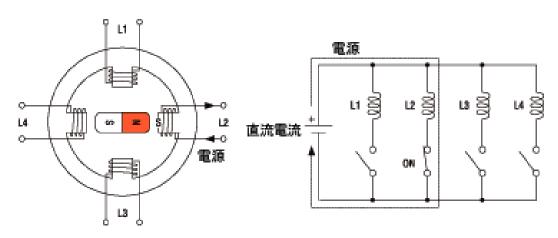
瞭解步進馬達的電路結構以及相關控制方法,1相激磁、2相激磁、1-2 相激磁。

二、實驗說明:

利用一個 port 的四個 bits 來控制馬達,控制訊號的四個 bits 接到驅動單板的 INA~IND,另外馬達上五隻腳位則是接到馬達驅動板上的白色接頭部分。



步進馬達電路圖如下



Microcomputer Systems and Lab

Fall, 2018

■微算機原理與實驗講義

馬達的動作方式:

(1) 1 相激磁:

例如先給馬達信號 0001 ,再給 0010 ,這樣馬達就會轉一步,一步是固定的角度 (一個 step) ,這也是所謂步進 (stepping motor)馬達的意思, 同理接著給 0100 、1000 、0001 ,馬達就會接著轉,同理若給 0001 、1000 、0100 等,就會轉另一個方向。

(2) 2 相激磁:

跟 1 相激磁類似, 先給 0011, 再給 0110 , 再給 1100… 等。

- (3) 1-2 相激磁: 1-2 相激磁可以做到半步的動作,操作如下:
 - a. 0001
 - b. 0011
 - c. 0010
 - d. 0110
 - e. 0100
 - f. 1100
 - g. 1000
 - h. 1001

1-2 相激磁可視為 1 相和 2 相的混合,當從 $a \to b \to c \to d \to e \to f$ $\to g \to h$,每一次都會走「半步」。

三、實驗要求:

(1) 基本題

請使用 1 相激磁,先讓馬達順時鐘轉 45 度,再逆時鐘轉 90 度,利用電線鄉在馬達頭上或其他標示方法,讓助教可以看清楚馬達的轉動方向及角度。

(2) 進階題

使用小鍵盤,設定10個按鍵,能分別使馬達左轉和右轉90度、180度、270度,360度,一直旋轉,共10種功能(左轉和右轉各五)。

四、問題與討論:

- (1) 當步進馬達轉動時,單板 F112 上的四個 LED 燈會點亮,請參考實驗單板電路圖解釋其意義。
- (2) 若單板不接電,用手轉動馬達,LED 燈亦會亮,請解釋這個現象。
- (3) 請問在每個狀態間加入 delay 與否會造成馬達轉動情形如何?請說明。

Microcomputer Systems and Lab