

# AVANCE 1

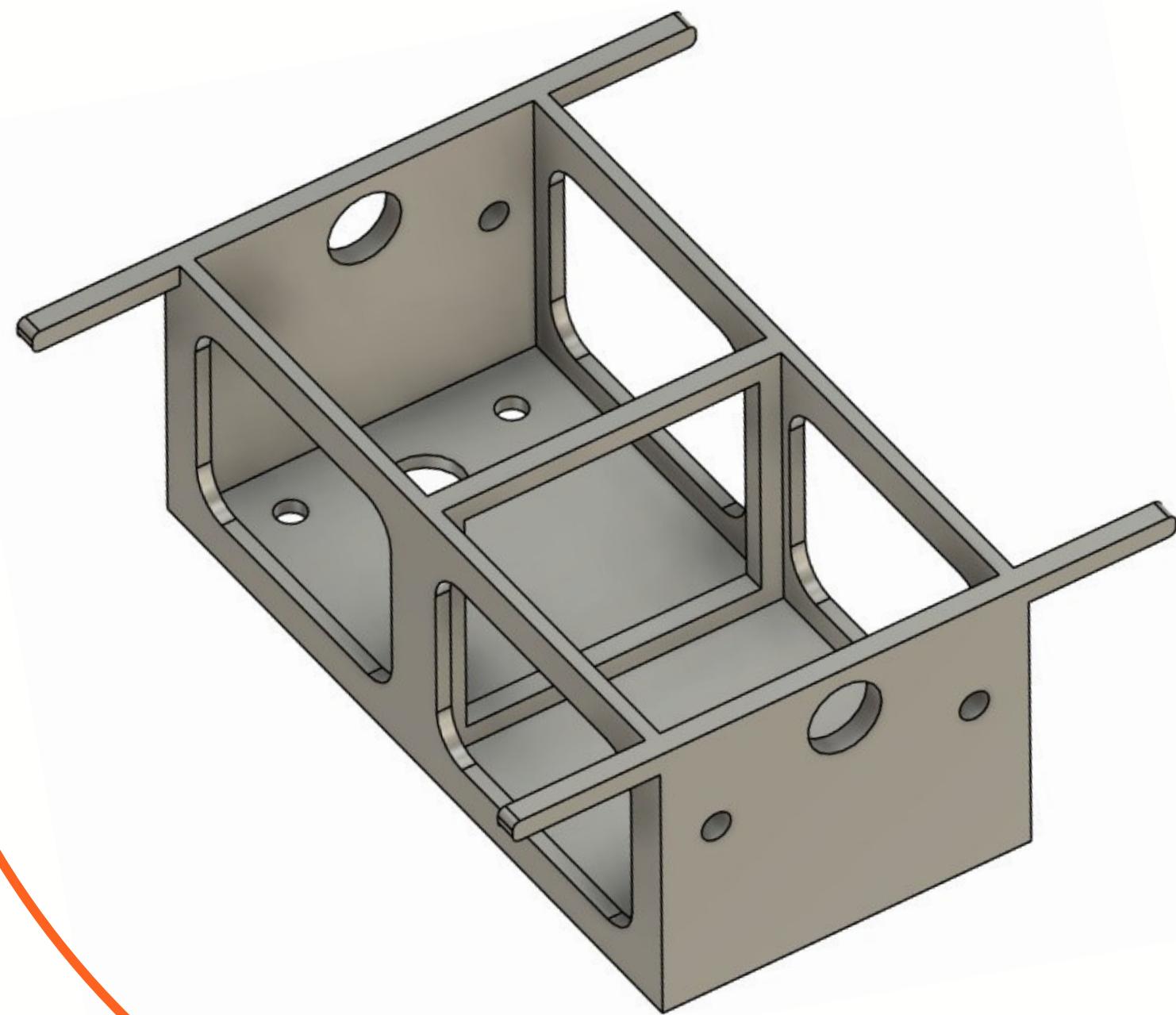
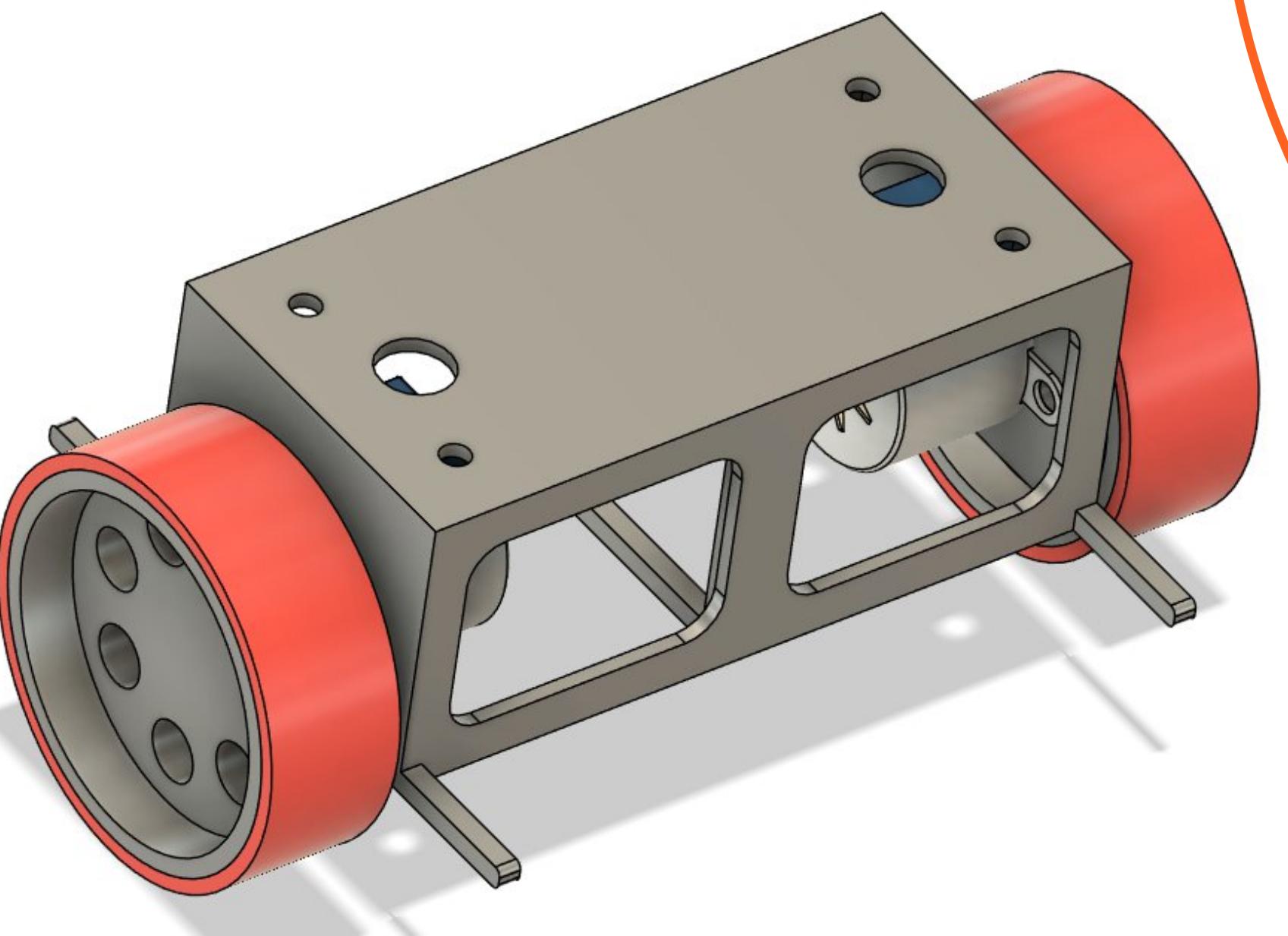
Grupo 2

Emilio Bergez A.  
Luis Rosso C.  
Manuel Pérez R.  
Agustín Montero C.



# Diseño CAD

- 1
- 2
- 3

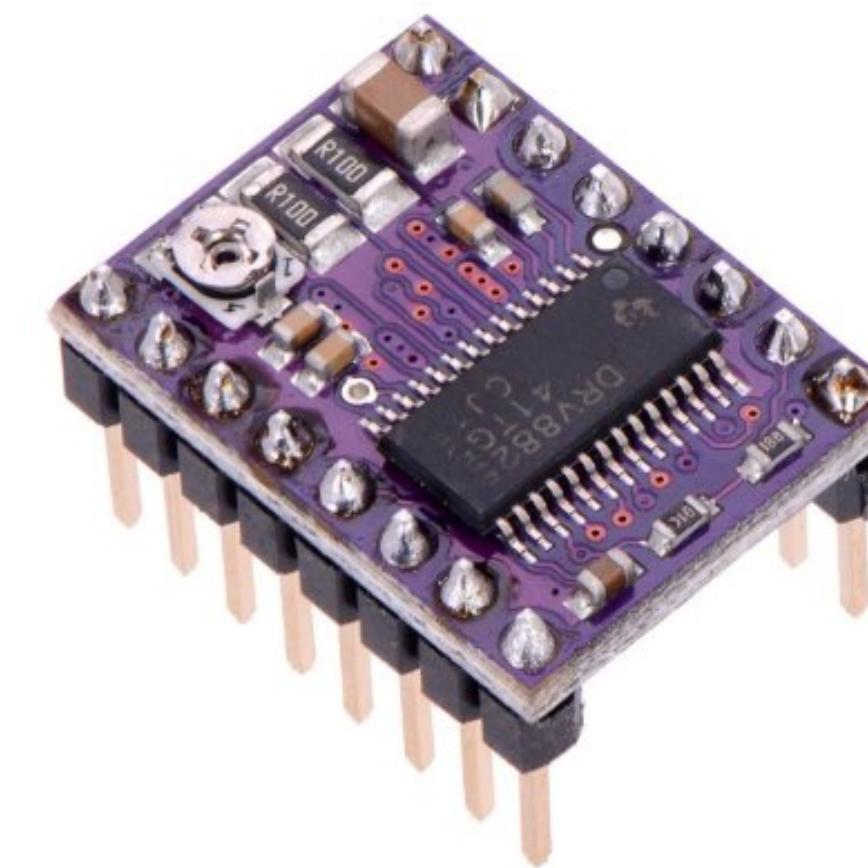


# SELECCION DE MOTORES Y DRIVERS

1  
2  
3



NEMA 17



DRV8825



# CODIGO

1

2

3

```
1 #include <Stepper.h>
2 int stepsPerRevolution = 2048;
3 int motSpeed = 5;
4 // Pin al que está conectado el potenciómetro
5 const int PotPin = A0;
6
7 // Variable para almacenar el valor leído del potenciómetro
8 int PotVal;
9
10 Stepper myStepper(stepsPerRevolution, 8, 10, 9, 11);
11 Stepper myStepper2(stepsPerRevolution, 4, 6, 5, 7);
12
13 void setup() {
14     myStepper.setSpeed(motSpeed);
15     myStepper2.setSpeed(motSpeed);
16 }
17
```

```
17
18 void loop() {
19     for (int i = 0; i < stepsPerRevolution; i++) {
20         PotVal = analogRead(PotPin);
21         if (PotVal <= 60){
22             myStepper.step(-1);      // un paso motor 1
23             myStepper2.step(1);    // un paso motor 2
24         }
25         else {
26             myStepper.step(1);    // un paso motor 1
27             myStepper2.step(-1); // un paso motor 2
28         }
29     }
30 }
31
```