

Лабораторная работа № 21

Тема: Управление двигателями в asberry Pi.

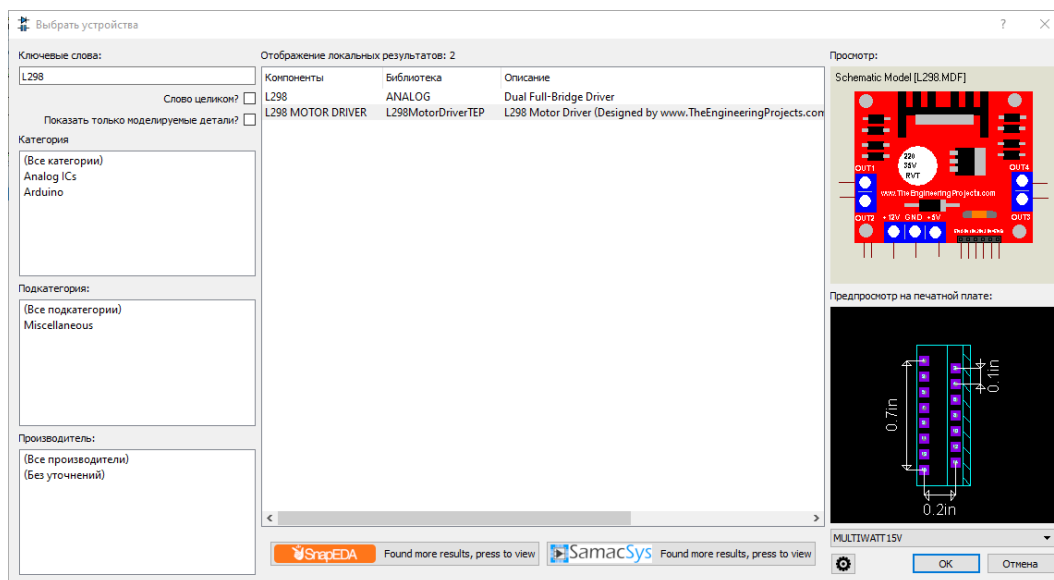
Цель работы: ознакомиться с возможностями управления двигателями с помощью Raspberry Pi.

Пример подключения двигателя к Raspberry Pi в Proteus.

В Proteus создадим новый проект. Добавим в проект драйвер двигателя.

Скачиваем архив с библиотекой (L298 Motor Driver Library for Proteus.zip) распаковываем и копируем файлы в папку C:\Program Files (x86)\Labcenter Electronics\Proteus 8 Professional\DATA\LIBRARY.

Создадим новый проект и добавим контроллер L298N.



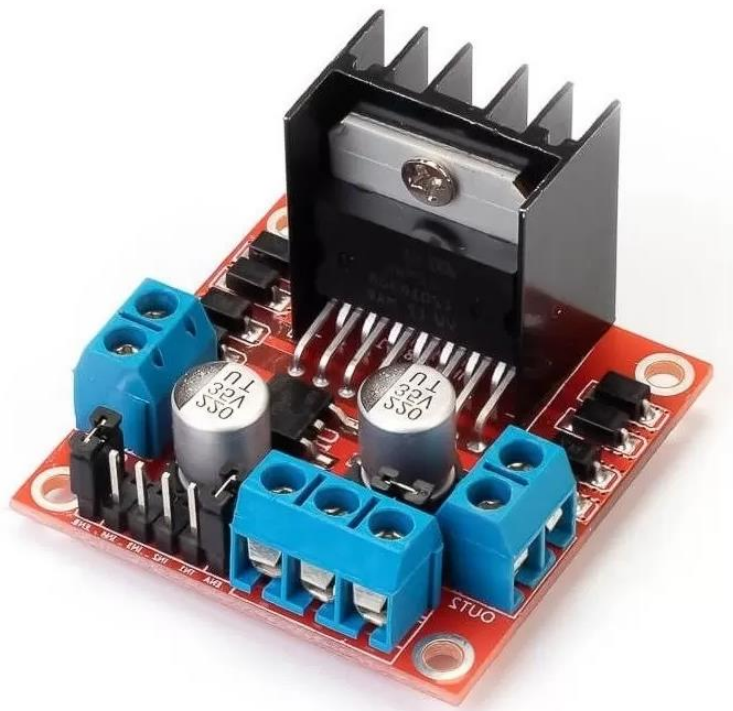
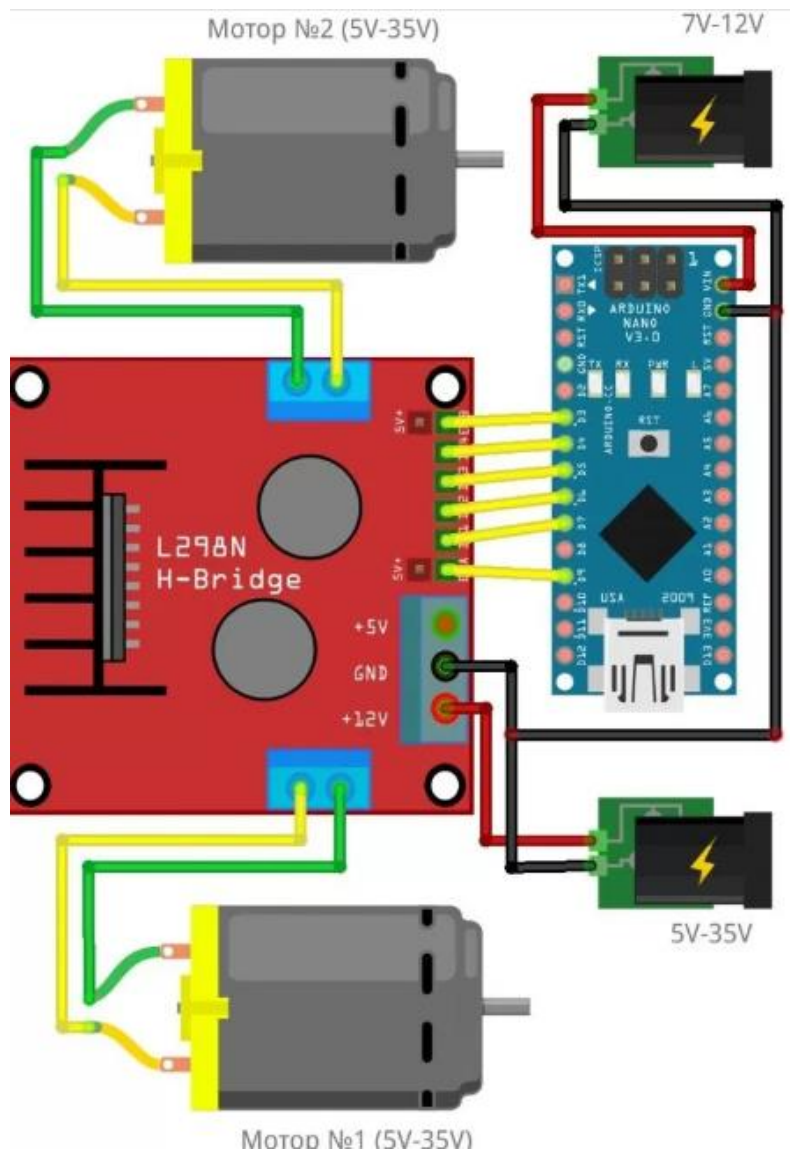
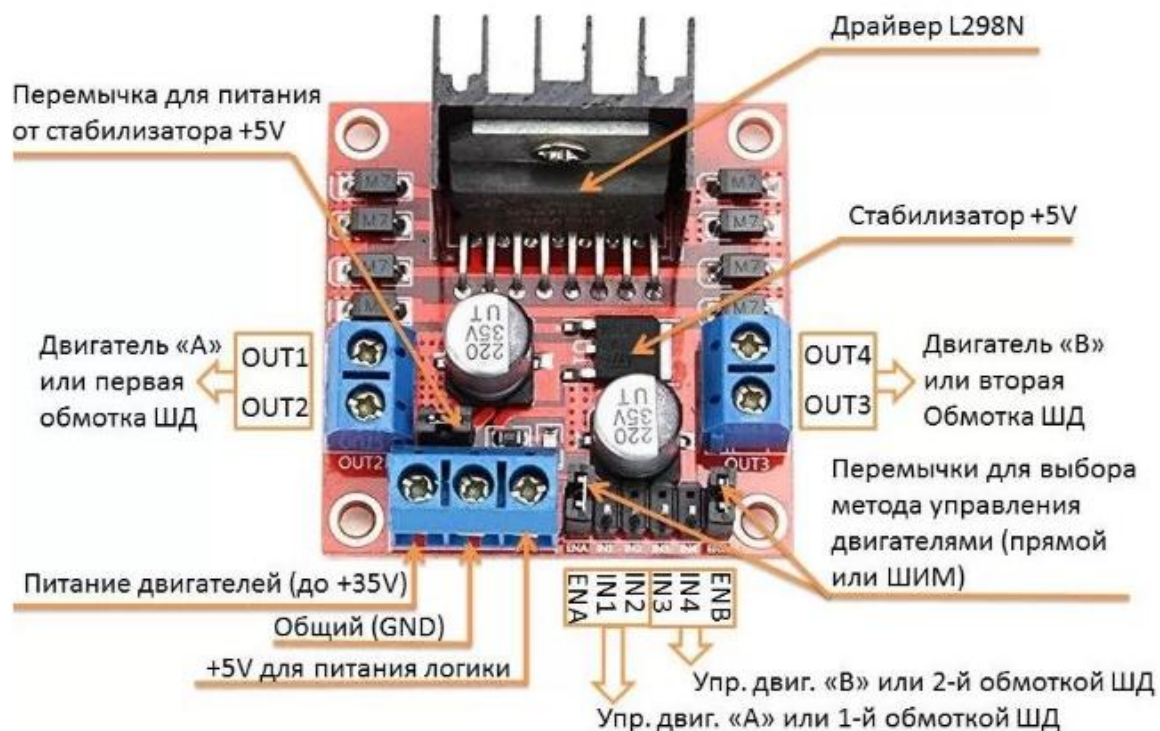


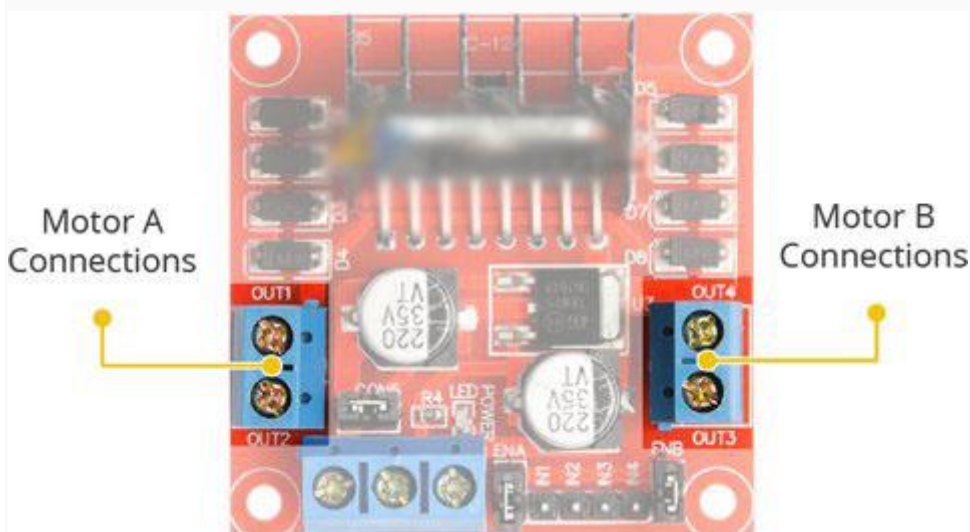
Схема подключения:





Подключение DC электромоторов к драйверу

Электромоторы подключаются к зажимным контактам по краям платы.



Можно подключать электромоторы, рассчитанные на напряжение 5-35V. Максимальный ток от драйвера к каждому мотору - 2A (если источник питания драйвера умеет отдавать столько тока)

Контакты контроля направления вращения

Используя контакты IN1-IN4, можно менять направление вращения электромоторов (различные уровни напряжения на этих контактах приводят к замыканию нужных пар ключей H-Моста драйвера L298N) - по часовой стрелке или в обратном направлении.

Контакты IN1 IN2 управляют направлением вращения первого электродвигателя (А), IN3 IN4 - второго электродвигателя (В) Направление вращения двигателей зависит от того, какой уровень напряжения (высокий или низкий) подаётся на эти контакты.

Возможно 4 варианта:

- Низкий уровень напряжения на обоих контактах - двигатель выключен
- Высокий уровень напряжения на обоих контактах - двигатель выключен
- In1 высокий уровень, In2 низкий уровень - двигатель вращается вперёд
- In1 низкий уровень, In 2 высокий уровень - двигатель вращается назад

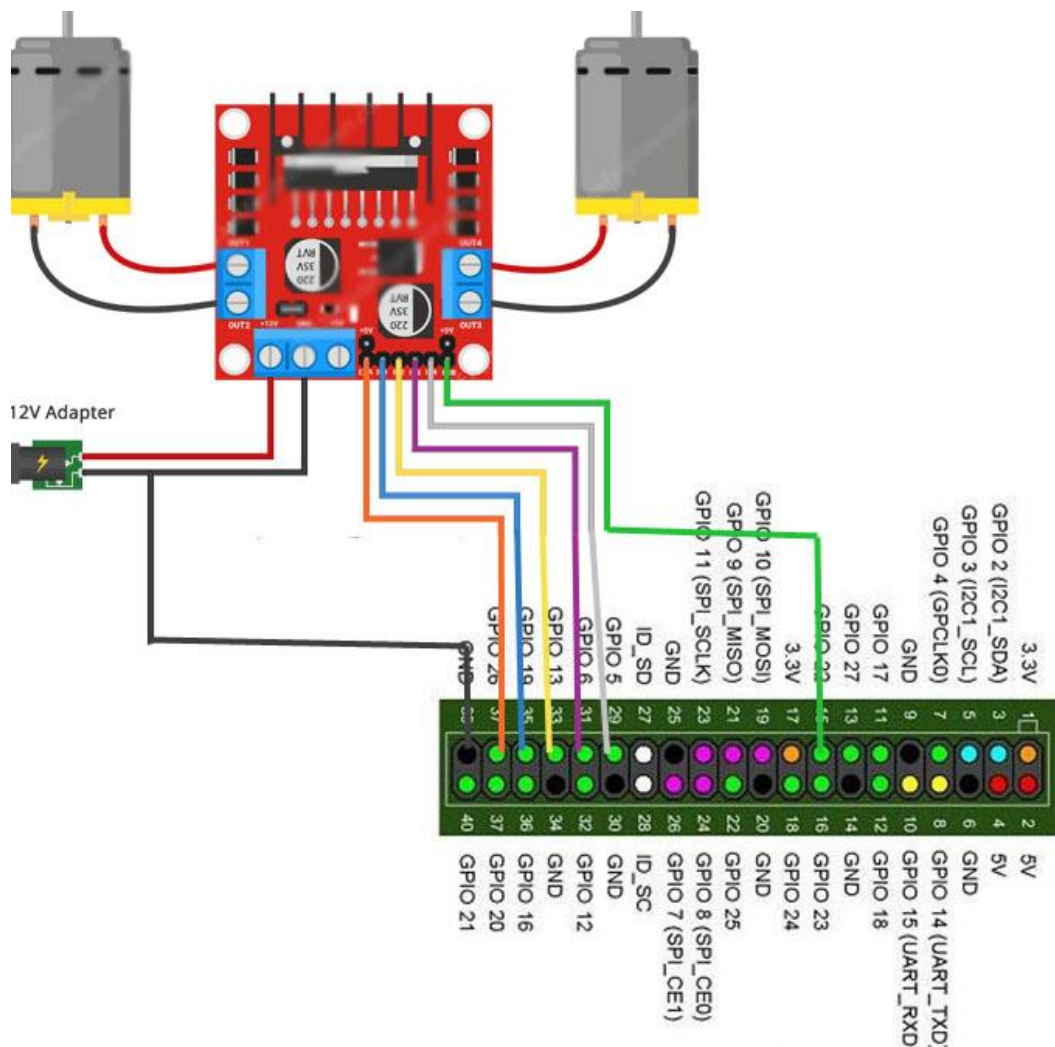
Контакты контроля скорости

Для управления скоростью вращения двигателей используются контакты ENA (двигатель А), ENB(двигатель В)

Низкий уровень - двигатель отключен, высокий уровень - двигатель работает на максимальных оборотах, ШИМ - различная скорость вращения в зависимости от коэффициента заполнения импульсов. По умолчанию на этих контактах установлены джамперы, их следует снять, если вы хотите управлять оборотами.

Подключение L298N к Raspberry Pi

Теперь, когда мы хорошо знакомы с драйвером L298N, можно подключить к нему питание, двигатели и Raspberry Pi



Добавим двигатель:

Выбрать устройства

?

Ключевые слова:

motor

Слово целиком?

Показать только моделируемые детали?

Категория

(Все категории)

Analog ICs

Arduino

Electromechanical

Mechanics

Microprocessor ICs

Miscellaneous

Подкатегория:

(Все подкатегории)

Miscellaneous

Peripherals

Производитель:

Отображение локальных результатов: 26

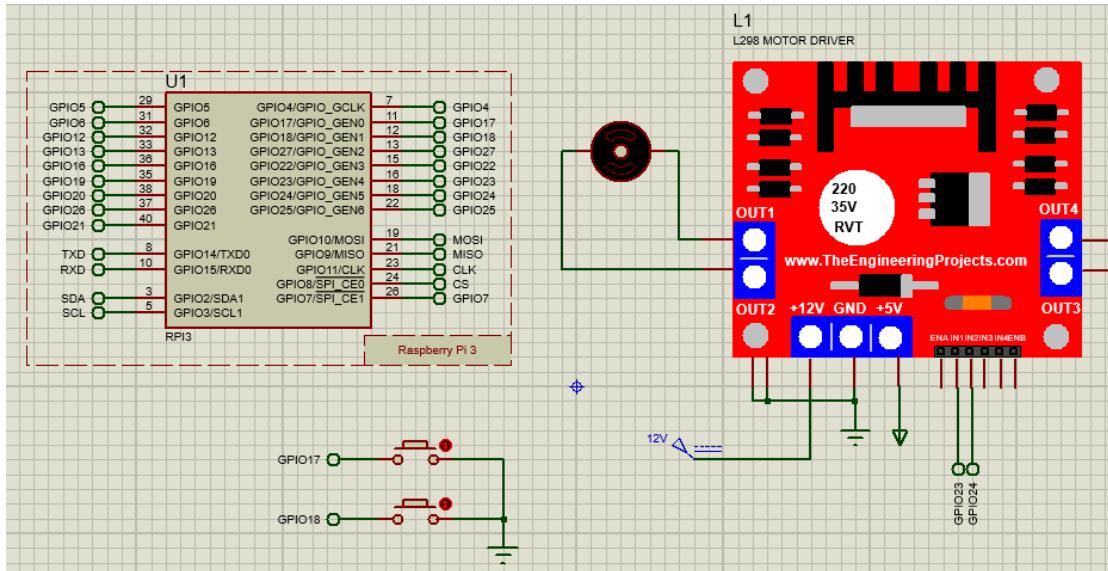
Компоненты	Библиотека	Описание
ADAFRUIT MOTOR HAT	PIHATS	
BLDC-STAR	MOTORS	
BLDC-TRIANGLE	MOTORS	
DRV8816	ANALOG	DMOS Dual 1/2-H-Bridge Motor Drivers.
DRV8871	ANALOG	3.6-A Brushed DC Motor Driver With Internal Current Sense (PWM)
DS12885Q	MAXIM	I2C RTC with 128-Byte NV RAM, Motorola/Intel Parallel interface.
DS12885S	MAXIM	I2C RTC with 128-Byte NV RAM, Motorola/Intel Parallel interface.
DS12885T	MAXIM	I2C RTC with 128-Byte NV RAM, Motorola/Intel Parallel interface.
DS12887	MAXIM	I2C RTC with 128-Byte NV RAM, Motorola/Intel Parallel interface.
DS12887A	MAXIM	I2C RTC with 128-Byte NV RAM, Motorola/Intel Parallel interface.
DS12C887	MAXIM	I2C RTC with 128-Byte NV RAM, Motorola/Intel Parallel interface.
DS12C887A	MAXIM	I2C RTC with 128-Byte NV RAM, Motorola/Intel Parallel interface.
FAN-DC	MOTORS	
L297	ANALOG	Stepper Motor Controller
L298 MOTOR DRIVER	L298MotorDriverTEP	L298 Motor Driver (Designed by www.TheEngineeringProjects.com)
MOTOR	MOTORS	Simple DC Motor model
MOTOR	ACTIVE	Simple DC Motor model
MOTOR-3PH	MOTORS	Induction 3-phase motor model.
MOTOR-BISTEPER	MOTORS	Animated Bipolar Stepper Motor model
MOTOR-BLDCM	MOTORS	Animated Brushless DC Motor model
MOTOR-DC	MOTORS	Animated DC Motor model With Inertia And Loading
MOTOR-ENCODER	MOTORS	Animated DC Motor model With Inertia, Loading, and position er
MOTOR-PWMSERVO	MOTORS	Animated PWM Controlled Servo Motor model (Hobby Servo)

Проектор:

Schematic Model [MOTOR]

Предпросмотр на печатной плате:

Соединим все элементы согласно схемы:



Добавим программу управления двигателем. При нажатии на кнопку 1 двигатель будет крутиться в одну сторону, а при нажатии на кнопку 2 — в другую. Если обе кнопки отжаты - двигатель не вращается.

```
import RPi.GPIO as GPIO
import time

# Установка режима нумерации GPIO пинов
GPIO.setmode(GPIO.BCM)

# Определение пинов, подключенных к кнопкам
BUTTON_PIN_1 = 17
BUTTON_PIN_2 = 18

# Определение пинов, подключенных к контроллеру L298N для управления двигателем
IN1_PIN = 23
IN2_PIN = 24

# Настройка пинов ввода/вывода
GPIO.setup(BUTTON_PIN_1, GPIO.IN, pull_up_down=GPIO.PUD_UP)
GPIO.setup(BUTTON_PIN_2, GPIO.IN, pull_up_down=GPIO.PUD_UP)
GPIO.setup(IN1_PIN, GPIO.OUT)
GPIO.setup(IN2_PIN, GPIO.OUT)

# Функция для движения вперед
def forward():
    GPIO.output(IN1_PIN, GPIO.HIGH)
    GPIO.output(IN2_PIN, GPIO.LOW)
```

```

# Функция для движения назад
def backward():
    GPIO.output(IN1_PIN, GPIO.LOW)
    GPIO.output(IN2_PIN, GPIO.HIGH)

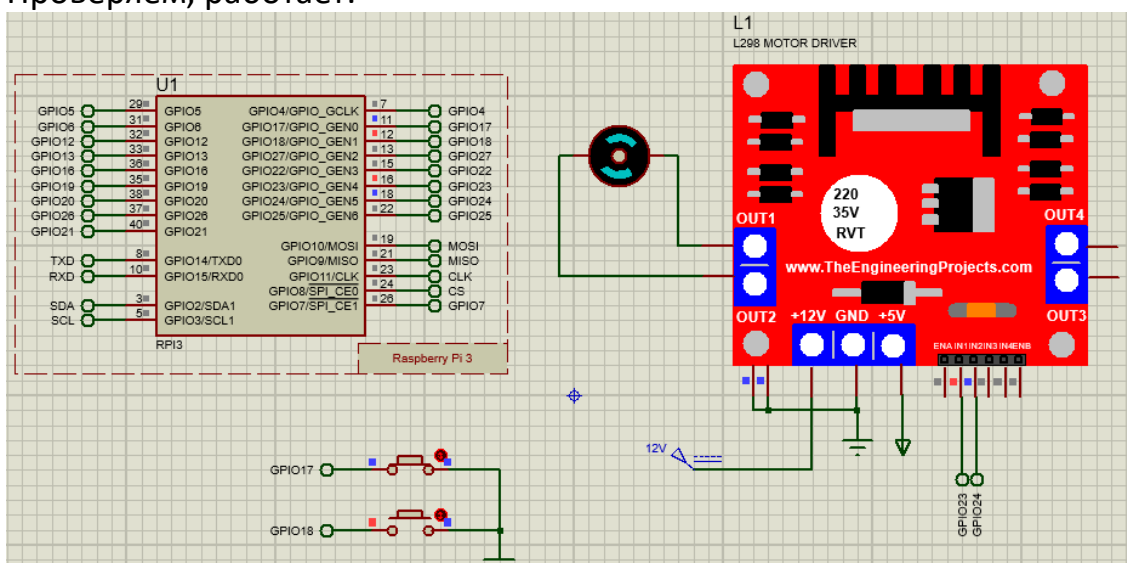
# Функция для остановки двигателя
def stop():
    GPIO.output(IN1_PIN, GPIO.LOW)
    GPIO.output(IN2_PIN, GPIO.LOW)

try:
    while True:
        # Проверяем состояние кнопок
        if not GPIO.input(BUTTON_PIN_1):
            # Кнопка 1 нажата. Двигаемся вперед.
            forward()
        elif not GPIO.input(BUTTON_PIN_2):
            # Кнопка 2 нажата. Двигаемся назад.
            backward()
        else:
            # Нет нажатых кнопок. Останавливаем двигатель.
            stop()
        time.sleep(0.1) # Делаем небольшую паузу для стабилизации
finally:
    # Очистка настроек GPIO
    GPIO.cleanup()

```

В коде выше не задействован пин управления скоростью вращения (ENA), т.е. скорость максимальная.

Проверяем, работает:



Задание:

1. Добавьте второй двигатель в схему.
2. Добавьте в код возможность управления скоростью вращения двигателями, установите 50%.
3. Добавьте световую индикацию. Стоп-красный, вперед-красный, назад-белый.