

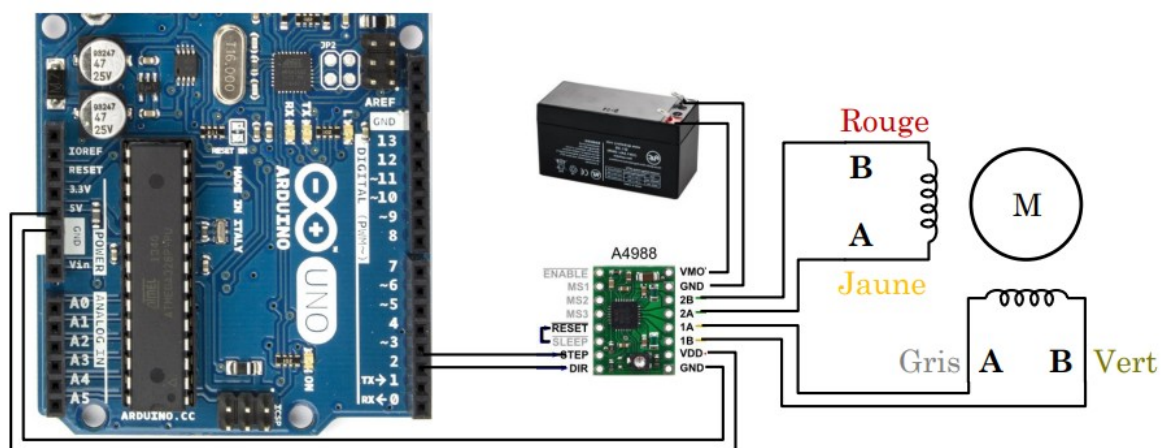
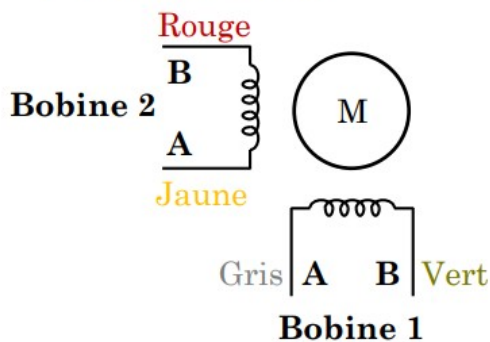
## Rapport de TP 4 :

Avoir étudié le branchement du step moteur que j'avais pris lors de la 3ème séance, je l'ai connecté à la carte arduino afin de tester sa vitesse de rotation, malheureusement après avoir passé un temps fou à coder le programme pour faire tourner le moteur et que ça marche, la vitesse du moteur était vraiment trop faible pour notre projet, je me suis donc réorienté vers un autre step moteur, le moteur NEMA17.

### 3.4. Exemple du moteur NEMA17

#### □ Présentation du moteur

- NEMA est l'abréviation de « National Electrical Manufacturers Association »
- Il mesure 1.7" de côté (soit 4.3 cm). Il existe aussi les NEMA 23
- C'est un moteur bipolaire qui s'alimente en 12 V pour obtenir un couple de 20 N.cm. On peut utiliser une tension plus faible mais le couple chute
- Le pas est de  $1.8^\circ$



J'ai commencé à recopier le branchement de ce schéma que j'ai pas eu le temps et il n'y avait plus de câble femelle/femelle en stock. J'ai également travaillé sur les servo-moteurs qui vont être utiles afin d'ouvrir la trappe où passera le bras et celui qui va faire tourner le bras. Enfin on a passé avec Alexis l'oral de la 4ème séance sur notre projet.