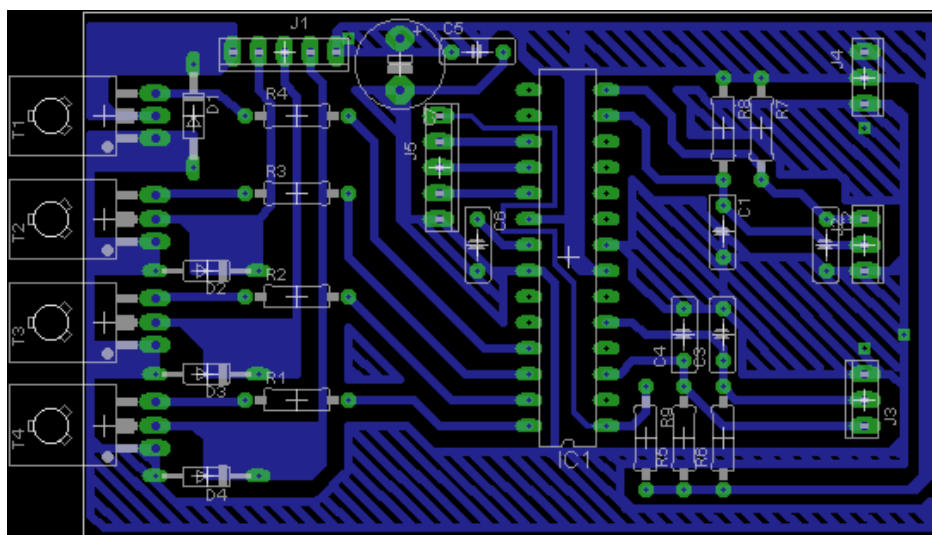
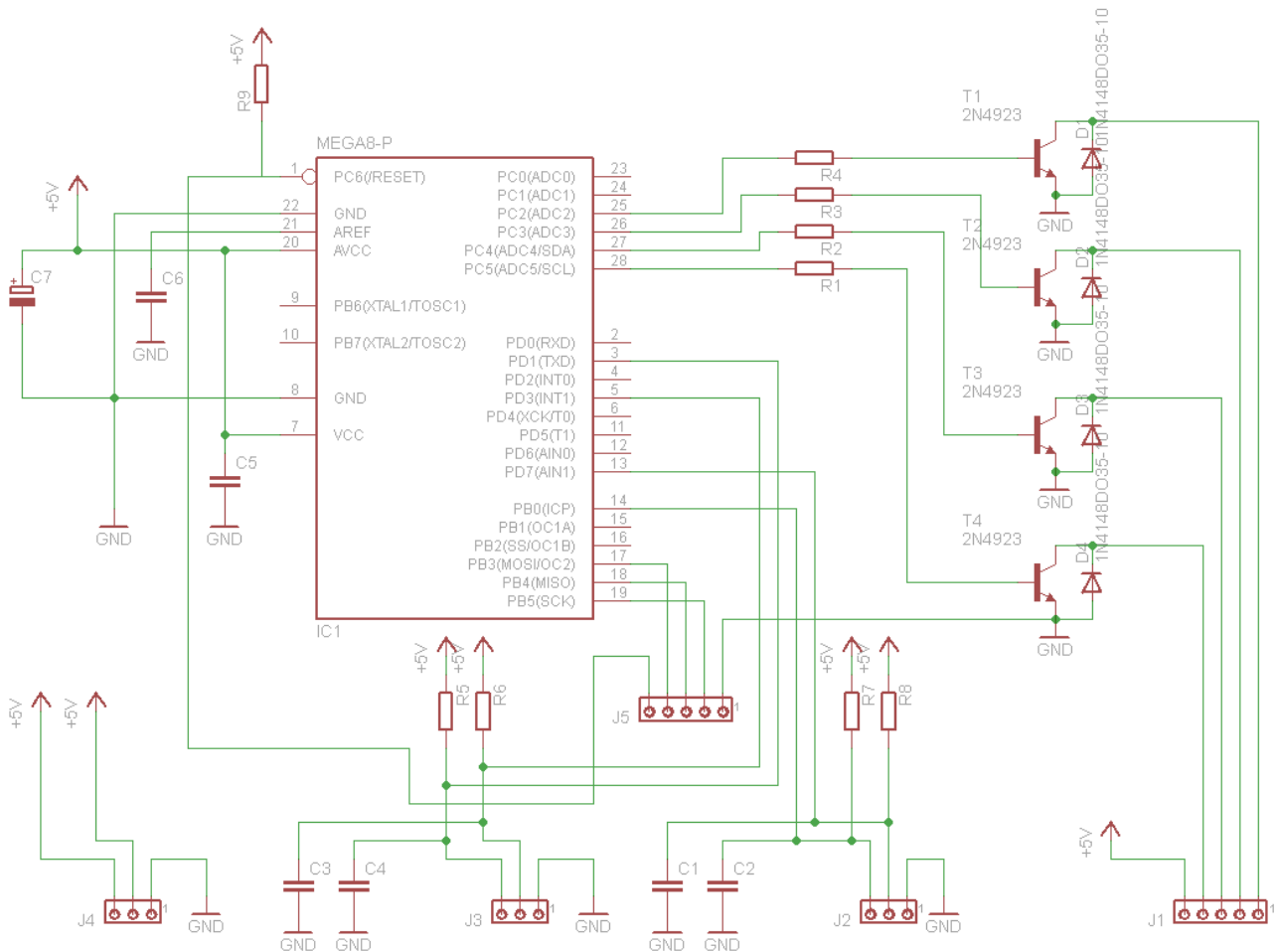


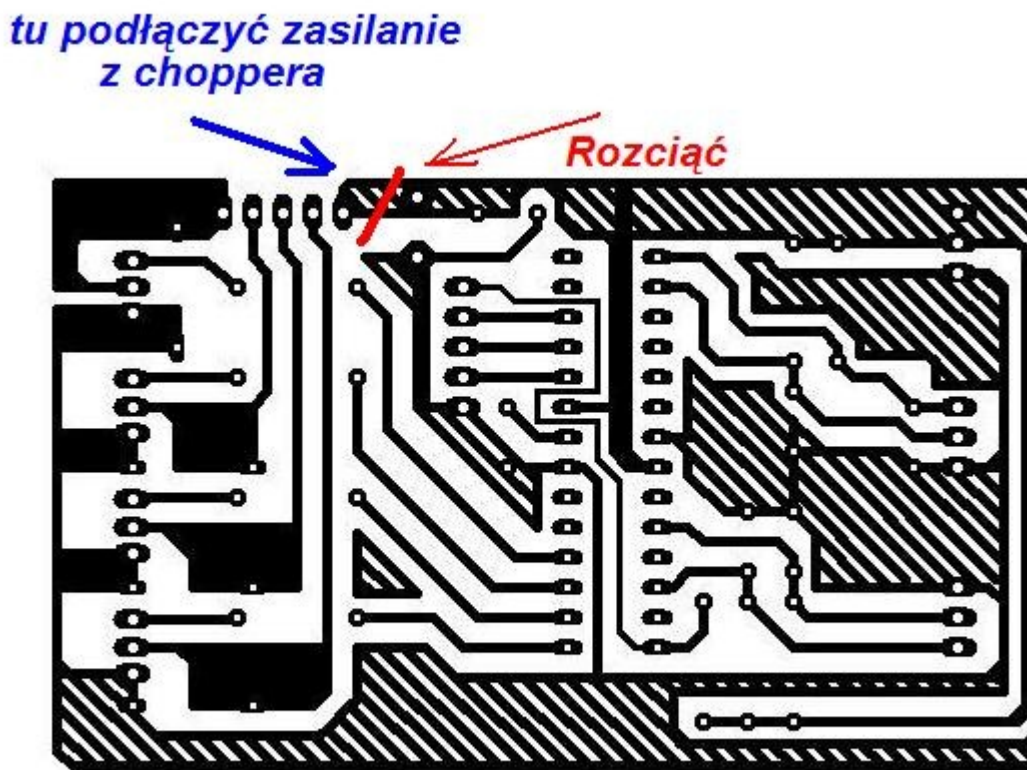
Sterownik silnika unipolarnego.

Wykaz elementów:

- R1 - R9 : 1kR 0.25W
- C1 - C6 : 220nF (ceramiczny)
- C7 - 1000uF 16V (elektrolityczny)
- T1 - T4 - BD437, BD441 lub inny NPN
- D1 - D4 - 1N4001, 1N4002
- J1 - J5 złączki kątowe, lub proste w zależności od montażu.
- IC1 - Atmega 8L



W podstawowej konfiguracji układ zasilany jest z 5V i tym samym napięciem zasila silnik krokowy. Aby zastosować układ pseudo "choppera" o którym pisałem na forum należy zastosować modyfikację płytki jak na rysunku poniżej i podłączyć go w wyznaczone miejsce.



Opis wyjść:

- J1 - wyjście silnika, sygnały to kod 1z4 z półkrokami.
- J2 - wejście do sterowania ręcznego silnikiem, zwarcie do masy poszczególnych pinów powoduje obroty w lewą lub w prawą stronę (przydatne do testowania silnika i ręcznego przesuwania maszyny)
- J3 - Wejście krok/kierunek - opis:
 - 1. Masa (GND)
 - 2. Krok, zbocze narastające
 - 3. 0 = obroty lewe, 1 = obroty prawe
- J4 - Zasilanie
 - 1. Masa (GND)
 - 2, 3 - 5V.

Procesor.

Program skompilowany jest tak, że wykorzystuje wewnętrzny oscylator, więc nie dodatkowych potrzebuje zewnętrznych elementów. Upraszcza to budowę układu. W związku z faktem, iż to Atmega 8L zasilanie musi mieścić się w zakresach 2.7 - 5V.