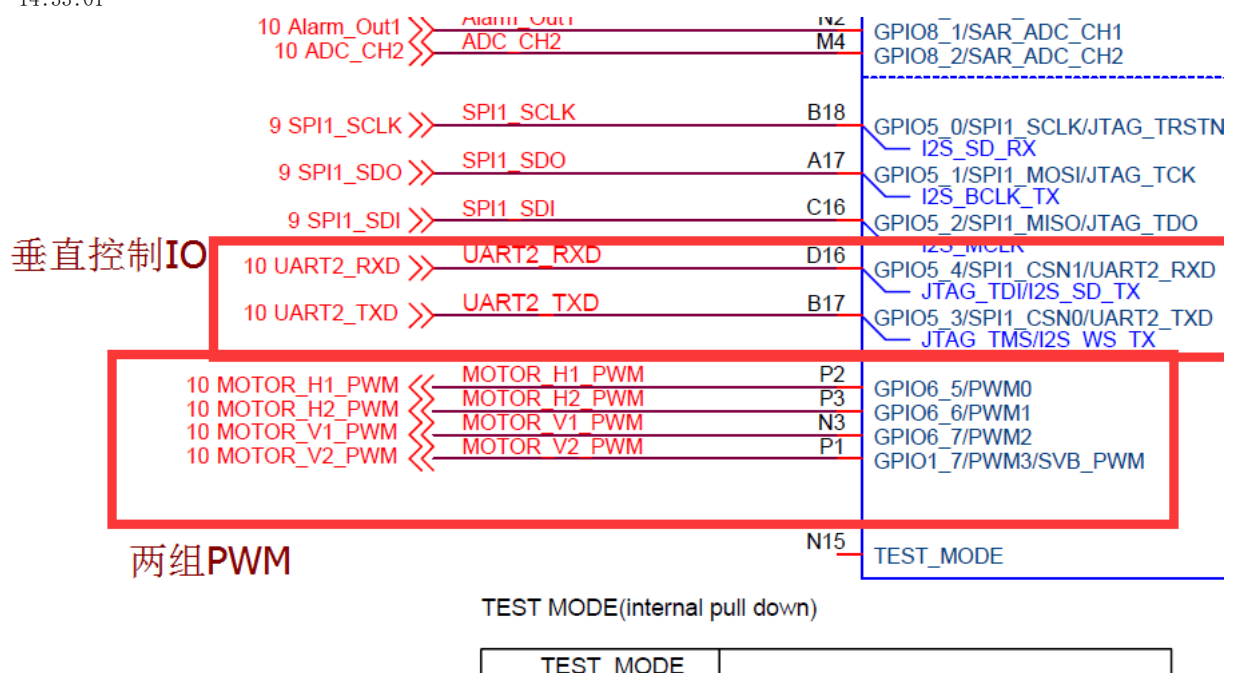


王宁奎 14:33:01



测试结果:

- 1: 动态更改 pwm 占空比时, 不能先关闭再开, 会导致 pwm 频率变化
- 2: 看起来 转动速率与 gpio 跳变频率有关

3: 步进电机的频率 要在 100 hz ~ 250 hz 内, 50hz ~ 100 hz 会导致电机壳体共振, 250 hz 以上 会导致 失步 根本转动不了, 好像方向 变化的太快, 就不知道往哪走了