Arduino Nano Every

Bietet einen Pin-Interrupt an jedem digitalen Pin, daher wurde er ausgewählt

Nutzung der ACCELSTEP Bibliothek

3 Taster über Pin interrupt:

Down

- B1 Motor an / aus (Start / Stopp) --> D2
- B2 Drehgeschwindigkeit erhöhen (Up) --> D3
- B3 Drehgeschwindigkeit verringern (Down) --> D4
- B4 Motordrehrichtung (Direction) --> D5

Schrittmotortreiber ACT DM545, für NEMA 23&24 Schrittmotoren, 24-48 V-

Treiber für Schrittmotoren Nema 23/24 mit einer Spannung von 24-48 V-. Der Treiber zeichnet sich durch hohe Stellgenauigkeit und geringen Vibrationen bei niedriger Geschwindigkeit aus.

Technische Daten:

Eingangsspannung: 24 - 48 V-Ausgangsstrom: max. 4,5 A

MicroSteps: 15 MicroSteps einstellbar Umgebungstemperatur: 0 - 40 °C Lagertemperatur: -20 - +70 °C Maße(LxBxH): 112x75,5x34 mm

Gewicht: 240 g

Nema23 Schrittmotor Bipolar 84mm 340oz-in D-Welle 4A 1.8°

Technische Daten:

Motor Typ: Nema23 Hyprid Schrittmotor

Schrittwinkel(°): 1,8 Nennspannung(V): 3,48

Nennstrom(A/Phase): 4,0 Phasenwiderstand(Ω): 0,87

Phaseninduktivität(mH): 3,1

Haltemoment(N.m. Min): 2,4

Rastmoment(N.cm Max): 7,0 Anschlusskabel(Anzahl): 4

Rotorträgheit(g.cm2): 530 Rahmengröße: 56,4X56,4 mm

Motorlänge: 84 mm

Wellendurchmesser: 8 mm D-Shaft (7,5mm)

Wellenlänge: 21 mm Gewicht: 1,20 kg

Verbindung: Schwarz(A+), Grün(A-), Rot(B+), Blau(B-)

