Spring,2018

■微算機原理與實驗講義

# 實驗九

# 步進馬達控制實驗

## 一、實驗目的:

瞭解步進馬達的電路結構以及相關控制方法 ,1 相激磁、 2 相激磁、 1-2 相激磁。請參考課本第七章 7-196 開始。

### 二、實驗說明:

利用一個 port 的四個 bits 來控制馬達,接到馬達驅動單板上的 INA~IND,馬達為五線四相的步進馬達,接至驅動板共有五隻腳位,分別是四支信號位及一參考電壓。

### 馬達的動作方式:

#### (1) 1 相激磁:

例如先給馬達信號 0001 ,再給 0010 ,這樣馬達就會轉一步,一步是固定的角度 (一個 step) ,這也是所謂步進 (stepping motor)馬達的意思, 同理接著給  $0100 \cdot 1000 \cdot 0001$  ,馬達就會接著轉,同理若給  $0001 \cdot 1000 \cdot 0100$  等,就會轉另一個方向。

## (2) 2 相激磁:

跟 1 相激磁類似, 先給 0011, 再給 0110 , 再給 1100… 等。

- (3) 1-2 相激磁: 1-2 相激磁可以做到半步的動作,操作如下:
  - a. 0001
  - b. 0011
  - c. 0010
  - d. 0110
  - e. 0100
  - f. 1100
  - g. 1000
  - h. 1001

1-2 相激磁可視為 1 相和 2 相的混合,當從  $a \rightarrow b \rightarrow c \rightarrow d \rightarrow e \rightarrow f \rightarrow g \rightarrow h$ ,每一次都會走「半步」。

## 三、實驗要求:

## (1) 基本題

請使用1相激磁,先讓馬達順時鐘轉45度,再逆時鐘轉90度,利用電線綁在馬達頭上或其他標示方法,讓助教可以看清楚馬達的轉動方向及角度。

### (2) 進階題

使用小鍵盤,設定8個按鍵,能分別使馬達左轉和右轉90度、180度、270

#### Microcomputer Systems and Lab

## **Microcomputer Systems and Lab**

Spring,2018

■微算機原理與實驗講義

度,360度,共8種功能(左轉和右轉各四)。

## 四、問題與討論:

- (1) 當步進馬達轉動時,驅動板上的四個 LED 燈會點亮,請參考實驗單板電路圖 解釋其意義。
- (2) 若單板不接電,用手轉動馬達,LED 燈亦會亮,請解釋這個現象。
- (3) 請問在每個狀態間加入 delay 與否會造成馬達轉動情形如何?請說明。