LAPORAN PRAKTIKUM SISTEM AKTUATOR

MOTOR STEPPER



BAGUS MUHAMMAD FAJAR RAMADHAN 21/476907/PA/20614 8 NOVEMBER 2022

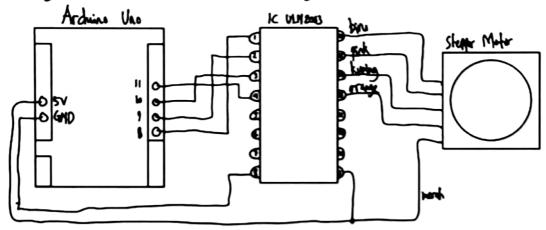
LABORATORIUM ELEKTRONIKA DASAR
DAN LABORATORIUM INSTRUMENTASI DASAR
DEPARTEMEN ILMU KOMPUTER DAN ELEKTRONIKA
FAKULTAS MATEMATIKA DAN ILMU PENGETAHUAN ALAM
UNIVERSITAS GADJAH MADA
YOGYAKARTA

I. Tujuan

- 1. Praktikan dapat mengetahai bagaiman cara kenja mutar steppar
- 2. Praktika deput mengenden den mengentul keccepten puter den sucht meter stepper

I. Hasil

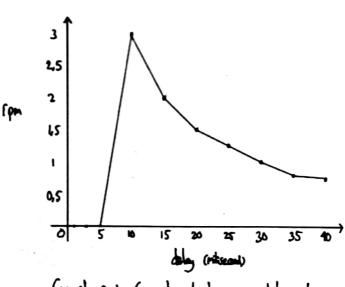
- a. Mengamati arah garak motor stepper tanpa 1C (CW/CCW)
 4 Arah gerak mutor stepper adalah CW
- b. Menggunden IC until mengendalitan anah gerak mater stepper (CW/CCW)



Garbar 2.1. Rangham Ardin, stepper motor, dan IC ULN 2003

C. Memvariasikan delay untuk nurdapitkan rpn mengandan stapuntah

Delay	RPM
40	0,75
35	0,8
30	1,0
25	1,125
20	1,5
15	2,0
10	3,0
5	0
3	0
1	٥



Grafk 2.1. Grafik hubungan dalay dan rpm

III Perbahasan

Motor stepper adalah salah satu jenis meter DC yang dikendelikan dengan pulan-pulsa digital. Prinsip kega meter stepper adalah bekenja dengan mengubah pulan elektronis menjati operakan melkanis diskrit dimana meter stepper beroperak berokeurkan urutan pulsa yang dibankan kepada meter stepper tersebut. Motor stepper putarangan dapat dikuntah per derajat (1 step) dengan mengajunkan pulsa listrik yang dibankan, ketelifian putaran nutor stepper ditentukan dari banyaknya jumlah step yang dimilaki putar tersebut.

Pada praktikum ini, praktikan dinunta untuk mutukun tiga percebaan, yaitu melihat arah puter stupper meter tanga IC, merangka stupper meter menggunakan IC ULM2003, dan menveriasikan delay untuk mendeputkan rpm menggunakan stopuntah.

Pada percubeen pertamo, kabal neral (commo) ditubungkan ke sunter tegengen 5V pada Arduin, kabal orange ditubungkan ke pin 8 Arduin, kabal kunny ditubungkan ke pin 9 Arduin, katal puk ditubungkan ke pin 10 Arduin, dan katal bun ditubungkan ke pin 11 Arduin. Setelah pregram di-upliadi, steger motor berputer secara CW. Akan tetepi, penggunaan steger motor tenga menggunakan 1C dapak merusak Arduin. Hal ini dikarenakan steger motor dapak menukan arus hingga 200 mA sedangkan pin Arduin. Hausu bun menggurakan arus maksinal 40 mA. Olah karena Hu, 1C dapar hakan untuk menggurakkan steger motor secara maksinal tanja merusak Arduina.

Pada parcebean kehn, Arduca disembungkan ke IC UNIZOO den IC dihubungkan ke stepper mater. Pin B Arduin dihubungkan ke kaki 1 IC, gin 9 Arduin dihubungkan ke kaki 2 IC, gin 10 Arduin ke kaki 3 IC, gin 11 Arduin dihubungkan ke kaki 4 IC, dan pin GND Arduin dihubungkan ke kaki 8 IC. Lahu gin 16 dihubungkan ke kabul biru stepper mater, gin 15 dihubungkan ke kabul gink stepper mater, gin 13 dihubungkan ke kabul orange stepper mater, gin 13 dihubungkan ke kabul orange stepper mater, dan gin 5V Arduin dihubungkan ke kaki 9 IC dan kabul merah stepper mater. Penggunaan IC bertuguan untuk mencangah kenuakan pada Arduan.

Pada percabaan keliga, dahay danaraphan dan repon dibitum. Pada grafik 2.1, dapat dibitual bahwa semakin kecil debay, semakin tinggi repon pada stepper mator. Hal mi dikannakan dulay yang rendah mengakitatkan stepper mator tetap di satu step dengan wekhu yang cepet. Akon tetapi, pada debay 5,3, dan 1, stepper mator tedak berputar. Hal mi distratkan waktu untuk stepper mator tetap berada yada satu pasa terlah cepat sebagga stepper mator telak berputar.

IV. Keinpular

Berdasarkan praktikan yang telah dilahukan, danpat disimpulkan batwa:

- 1. Prinsip kega nutar stepper adalah bekanya dengan mengubah pula elektronis menjat gesatkan mekanis diskrit dimana matar stepper bergerak berdesarkan urutan pulsa yang ditunkan kepula matar stepper fersebut.
- 2 Kecepatan perputaran matar servo diteutukan duh dalam atau wakibu jeda antar step.

I. Dafter hustaka

Program Studi SI Elektronika den Instrumentau. (2022). <u>Modul Eksperimen Sistem Alduntor.</u> Departemen 11mu Komputer den Elektronika Universitas Gadyoh Mada

28BYJ-48 - 5V Stepper Motor. (2021). Components 101. https://components101. com/motors/28byj-40stepper-nuter