

Parte 3

Lección

7

**Controlling a Stepper
Motor With Remote**

Resumen

En esta lección, usted aprenderá una manera divertida y fácil para controlar un motor paso a paso a distancia mediante un mando a distancia IR.

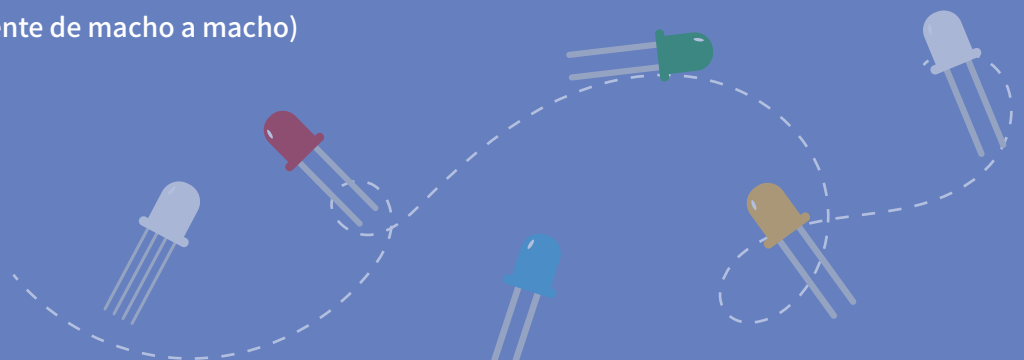
El paso a paso que estamos utilizando viene con su propio tablero de conductor, lo que es fácil conectar con nuestro UNO.

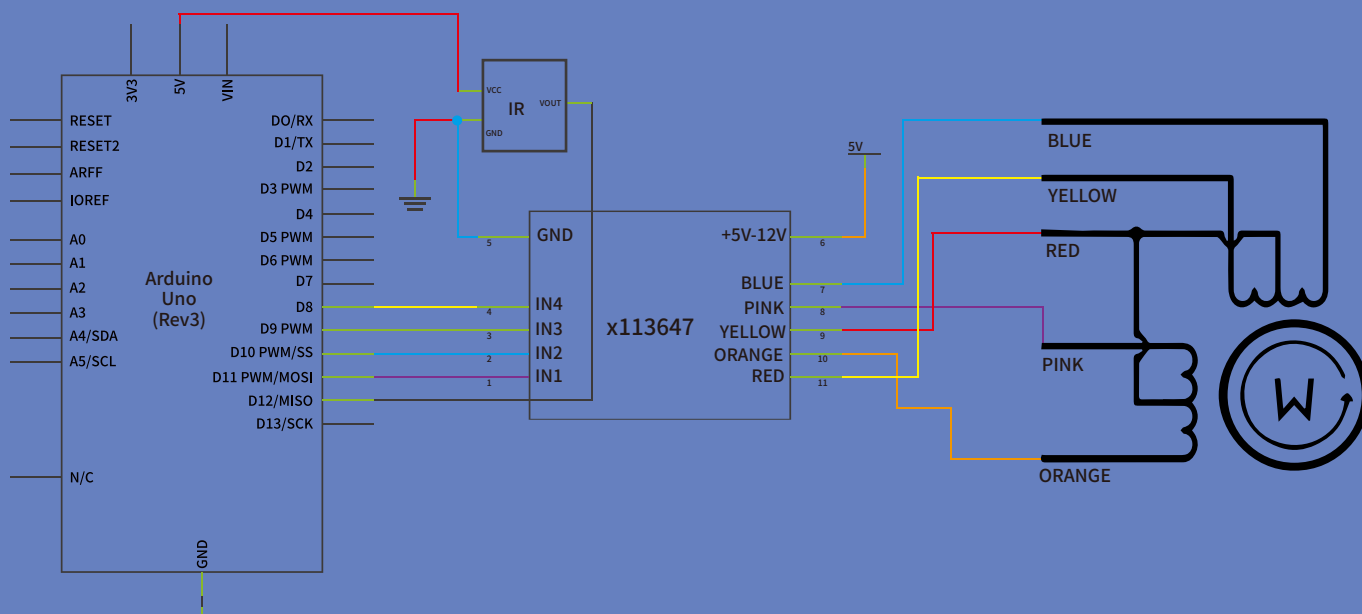
Ya que no queremos que el motor de accionamiento de la ONU, vamos a usar una barata fuente de alimentación pequeña protoboard que enchufes a la derecha en nuestro protoboard y alimentación con una fuente de alimentación 9V 1Amp.

El sensor de infrarrojos está conectado a la ONU directamente ya que no utiliza casi ninguna energía.

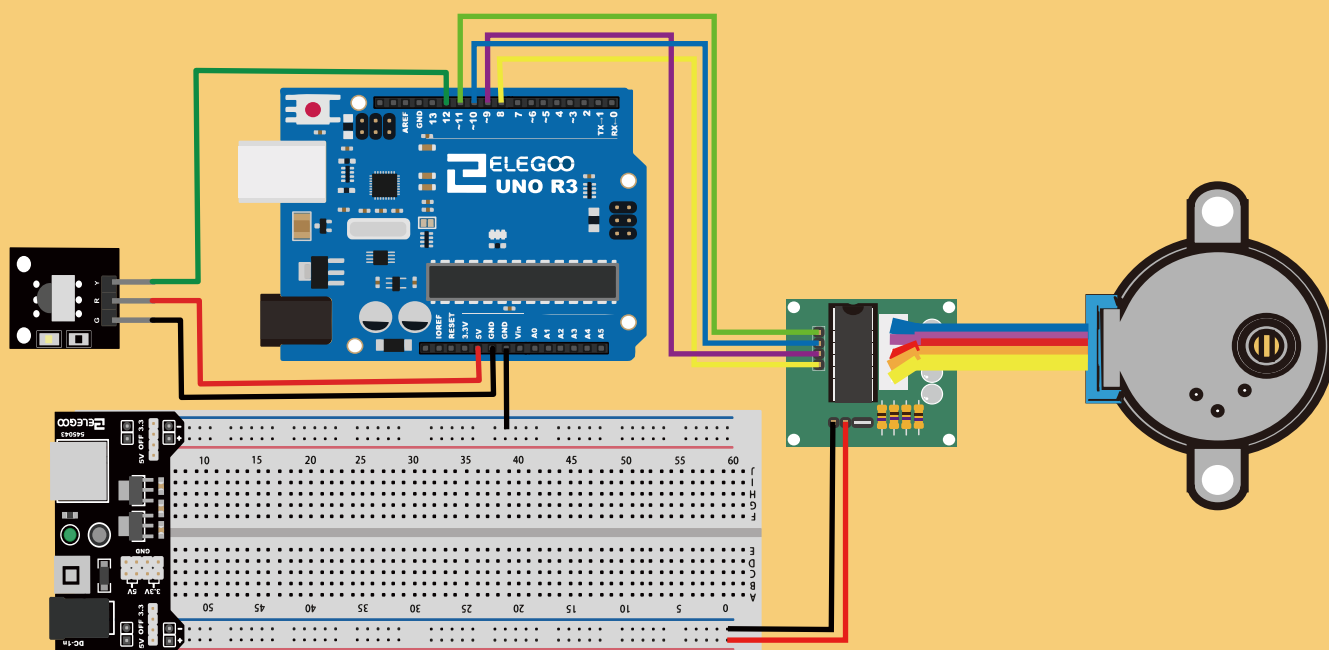
■ Componente necesario:

- 1) x Elegoo Uno R3
- (1) x 830 tie-points breadboard
- (1) x IR receiver module
- (1) x IR remote
- (1) x ULN2003 stepper motor driver module
- (1) x Stepper motor
- (1) x Power supply module
- (1) x 9V1A Adaptador
- (9) x F-M cables (cables de hembra a macho DuPont)
- (1) x M-M cable (hilo puente de macho a macho)





Conexión Esquema



Estamos utilizando 4 pines para controlar el paso a paso y el 1 pin del sensor IR. Pernos 8-11 controlan el motor paso a paso y pin 12 recibe la información de IR.

Conectamos los 5V y la tierra de la ONU en el sensor. Como medida de precaución, usar un protoboard alimentación potencia el motor paso a paso ya que puede utilizar más energía y no queremos dañar la fuente de alimentación de la UNO.

Diagrama de cableado

Code

- Después del montaje, abra el programa en la carpeta “With_Remote” donde se encuentra el curso y haga clic en CARGAR para cargar el programa. Consulte la Lección 5 en la parte 1 para obtener detalles sobre la carga del programa si hay algún error.
- Antes de ejecutar este programa, asegúrese de que está instalado < IRremote > < Stepper >
- El código reconoce sólo 2 valores desde el control remoto IR: VOL + y VOL-. Presionando VOL + del control remoto el motor hará un giro completo hacia la derecha.VOL-voluntad hacer una rotación completa en sentido antihorario.