

HY-DIV268N-5A

Este driver basado en el chip TB6600 es un módulo controlador de motor paso a paso de tipo bipolar que permite varios modos micro-paso (1,1/2, 1/2, 1/4, 1/8, 1/16 paso)

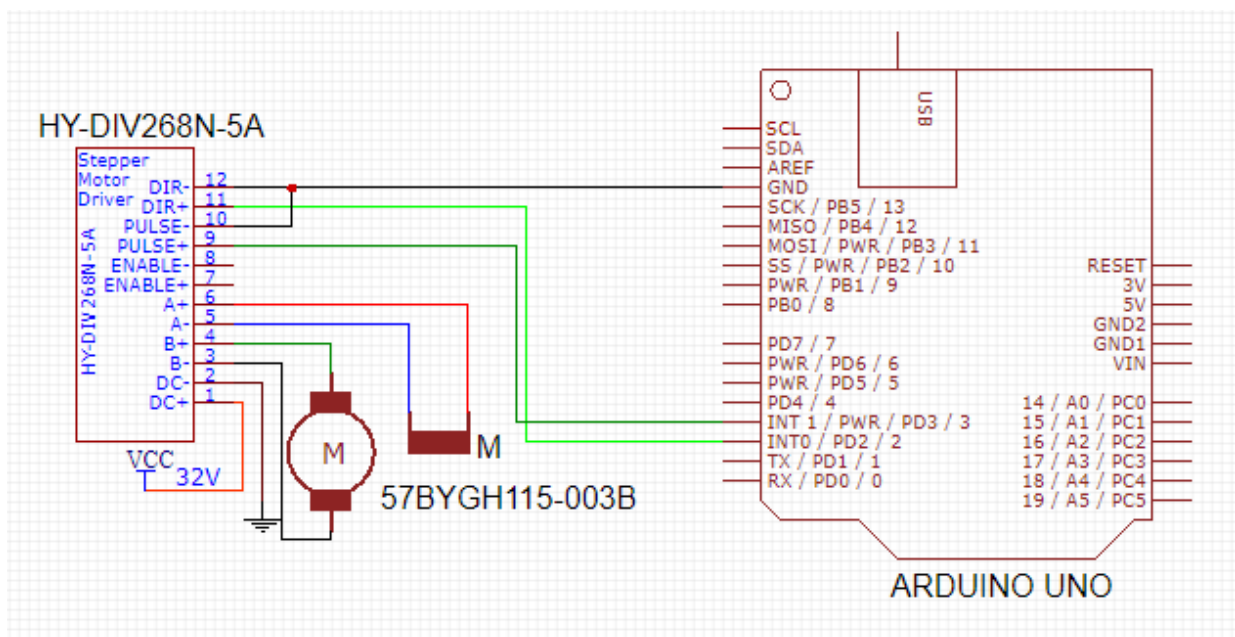
- Compatible con motores de 12V a 48V DC
- Corriente de excitación máxima 5A
- Utiliza el control de subdivisión de bucle de corriente
- El rizado del par de torque del motor es muy pequeño
- Baja velocidad de funcionamiento muy suave
- Protección contra sobre voltaje, bajo voltaje, sobrecorriente y cortocircuitos
- Temperatura de funcionamiento: -10 a 45 °C

Control

PUL: Cada pulso a su entrada corresponde a un paso del motor

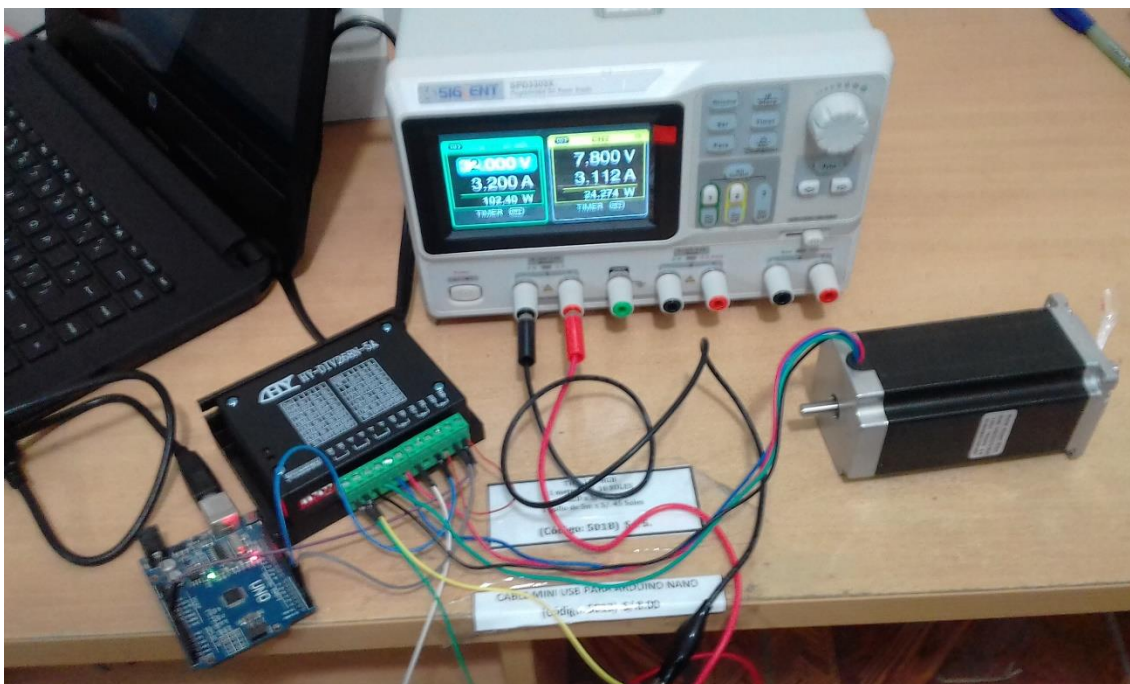
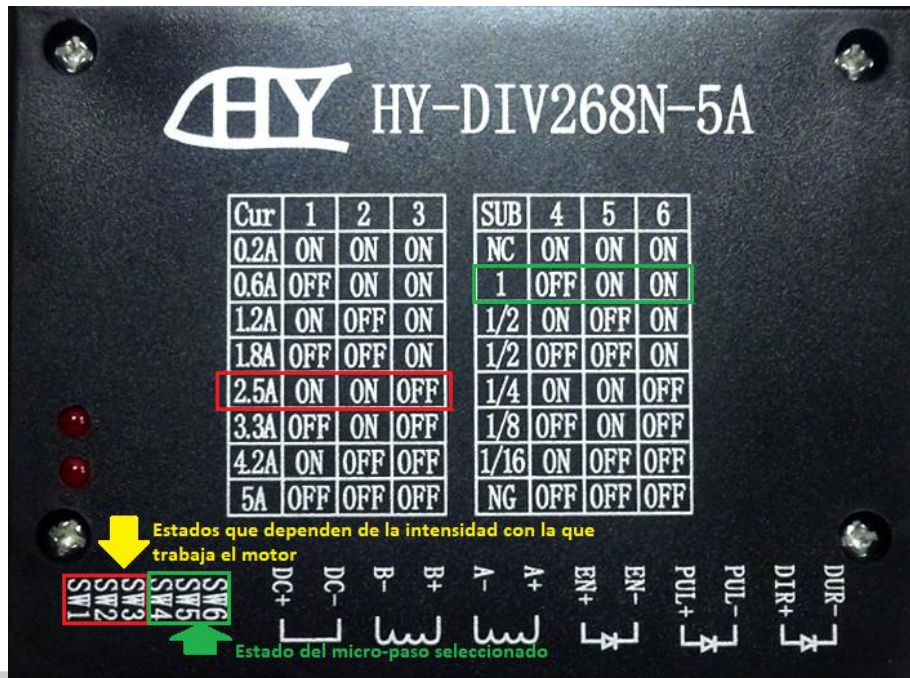
DIR: Activa el sentido de giro del motor dependiendo del estado

DIAGRAMA DE CONEXIONES



Se están utilizando las entradas de control DIR+ y PUL+, DIR- y PUL- se conectan a GND en caso de que estas entradas se utilicen como control DIR+ y PUL+ se conectan a 5V DC.

Configuración del interruptor de control de corriente y la subdivisión de los pasos



CODIGO DE PRUEBA EN ARDUINO

```
const int dirPin = 2;
const int stepPin = 3;
int stepDelay;

void setup() {
  // Declarar los pines como salida
  pinMode(dirPin, OUTPUT);
  pinMode(stepPin, OUTPUT);
}

void loop() {
  //Activar una dirección y fijar la velocidad con stepDelay
  digitalWrite(dirPin, HIGH);
  stepDelay = 3;
  // Giramos 200 pulsos para hacer una vuelta completa
  for (int x = 0; x < 200; x++) {
    digitalWrite(stepPin, HIGH);
    delay(stepDelay);
    digitalWrite(stepPin, LOW);
    delay(stepDelay);
  }
  delay(1000);

  //Cambiamos la dirección y aumentamos la velocidad
  digitalWrite(dirPin, LOW);
  stepDelay = 3;
  // Giramos 200 pulsos para hacer una vueltas completa
  for (int x = 0; x < 200; x++) {
    digitalWrite(stepPin, HIGH);
    delay(stepDelay);
    digitalWrite(stepPin, LOW);
    delay(stepDelay);
  }
  delay(1000);
}

/*****
* Proyecto      : Control de Motor Paso a Paso con el Driver HY-DIV268N-5A
* Placa        : Arduino UNO
* IDE          : Arduino 1.8.4
* Autor       : Elvis Eliar Ipanaqué Villegas
* Fecha       : 30/10/2017
* Descripción  : Se logra que el motor paso a paso gire una revolución en un sentido y
otra en el sentido contrario
* Licencia BSD, todo este texto deberá ser incluido en cualquier distribución.
*****/
```