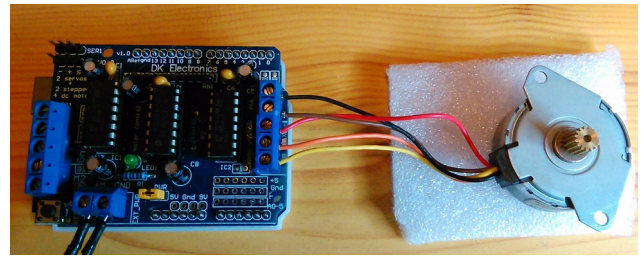




Pas_Pas : Contrôler un moteur pas à pas

On utilise le “motor shield” avec un moteur pas à pas (récupéré dans un scanner) pour le faire tourner un tour en avant puis un tour en arrière. On fait une pause d'une seconde entre chaque tour et on affiche ce qu'on fait sur la console de l'EDI.



La bibliothèque « AFMotor » permet de définir des objets « AF_stepper » et de les utiliser facilement

```

Pas_Pas | Arduino 1.6.1
Fichier Édition Croquis Outils Aide
Pas_Pas
/* *****
  Pas_Pas : Contrôler un moteur pas à pas avec la carte
  motor shield et afficher ce qu'on fait sur la console.
** ***** */
#include <AFMotor.h> // Bibliothèque pour la carte "Motor Shield"

AF_Stepper moteur(48,2); // Connecter un moteur 48 pas par tour
                          // (7.5 degrees) au port moteur n°2 (M3 et M4)

void setup()
{ // initialiser la liaison série avec la console à 9600 bps
  Serial.begin(9600);
  Serial.println("Test de moteur pas à pas");
  moteur.setSpeed(20); // configurer la vitesse de rotation 20 tr/mn
}

void loop()
{ Serial.println("Fonctionnement pas à pas");
  Serial.println("48 pas en avant = un tour");
  moteur.step(48, FORWARD, MICROSTEP);
  delay(1000);
  Serial.println("48 pas en arrière = un tour");
  moteur.step(48, BACKWARD, MICROSTEP);
  delay(1000);
}

Enregistrement terminé.

Le croquis utilise 3 922 octets (12%) de l'espace de stockage de
programmes. Le maximum est de 32 256 octets.

Les variables globales utilisent 320 octets (15%) de mémoire dynamique, ce
qui laisse 1 728 octets pour les variables locales. Le maximum est de
2 048 octets.

25 Arduino Uno on COM12

```