

Driver TB67S109AFTG pro krokové motory

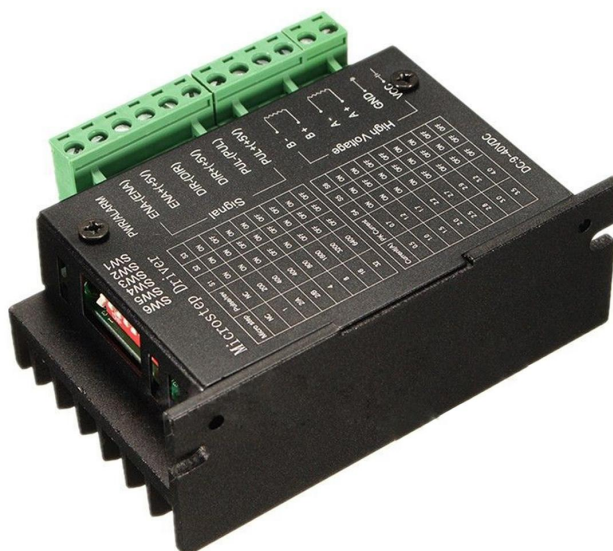


POPIS

Mikrokrokový driver je určen k řízení krokových pohonných jednotek. Driver se vyznačuje vysokým rozlišením (pulzy) na jeden krok a dokáže řídit motory se spotřebou až 3,5 A. Nastavení driveru je prováděno pomocí 6kanálového přepínače. Zařízení je umístěno v plastovém krytu, přičemž zadní strana je opatřena žebrováním pro efektivnější chlazení.

Základní charakteristika:

- indikační LED diody
- šroubovací svorky
- pasivní chladič
- montážní otvory



SPECIFIKACE

Hlavní čip	TB67S109AFTG	Počet pulzů/krok	200
Napájecí napětí	9 až 40 VDC	Pracovní teplota	-10 až 45 °C
Max. proud	3,5 A	Rozměry (mm)	96 x 63 x 28
Špičkový proud	4 A	Rozteč mont. otvor.	88 mm
Max. frekvence signálu	20 kHz	Hmotnost	200 g

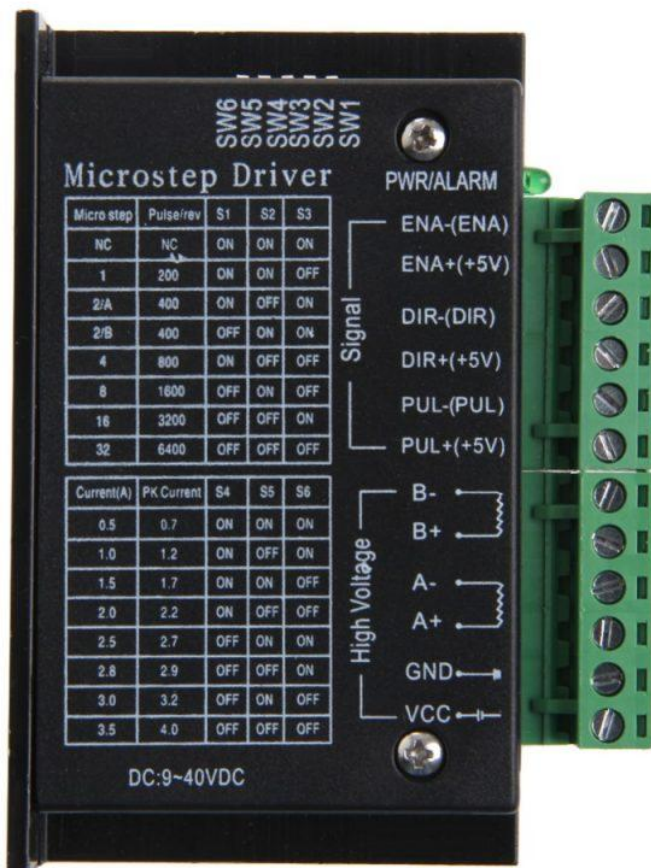


ZAPOJENÍ

Příklad zapojení je uveden v dokumentu [Příklad zapojení s Arduinem UNO - 4 osy.pdf](#). Tabulka nastavení 6kanálového přepínače je uvedena přímo na krytu driveru.

Mikrokrok	Počet puls.	S1	S2	S3
NC	NC	ON	ON	ON
1	200	ON	ON	OFF
2/A	400	ON	OFF	ON
2/B	400	OFF	ON	ON
4	800	ON	OFF	OFF
8	1600	OFF	ON	OFF
16	3200	OFF	OFF	ON
32	6400	OFF	OFF	OFF

Proud	Špič. proud	S4	S5	S6
NC	NC	ON	ON	ON
1	200	ON	OFF	ON
2/A	400	ON	ON	OFF
2/B	400	ON	OFF	OFF
4	800	OFF	ON	ON
8	1600	OFF	OFF	OFF
16	3200	OFF	ON	OFF
32	6400	OFF	OFF	OFF



Program vychází z kapitoly zapojení. Pro úspěšné zkompileování programu je nutné stáhnout knihovnu **BasicStepperDriver.h**. Program otáčí hřídelí motoru o 360° tam a zpět.

```
#include "BasicStepperDriver.h"
#define MOTOR_STEPS 200
#define RPM 120
#define MICROSTEPS 1
#define ENA 13
#define DIR 12
#define PUL 11

BasicStepperDriver stepper(MOTOR_STEPS, DIR, PUL, ENA);

void setup() {
  stepper.begin(RPM, MICROSTEPS);
}

void loop() {
  stepper.rotate(360);
  stepper.move(-MOTOR_STEPS * MICROSTEPS);
  delay(5000);
}
```