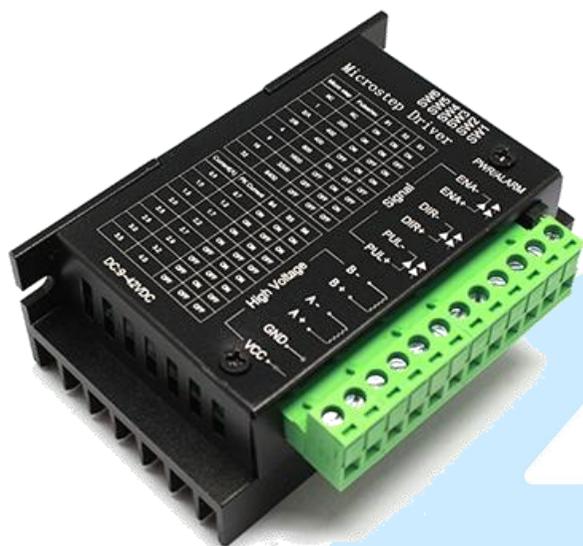


OKY7417

DRIVER PARA MOTOR A PASOS TB6600



DESCRIPCIÓN:

Este controlador de motores paso a paso bipolares está basado en el chip TB6600 y permite controlar motores de hasta 3.5A por canal (4A max). Este driver tiene limitación de corriente ajustable, protección contra sobre corriente y 7 resoluciones diferentes de microstepping.

El TB6600 es un controlador profesional para motores paso a paso bipolares. Es compatible con microcontroladores como Arduino y otros que puedan generar señales de pulsos de 5V. Soporta una gran variedad de voltajes de entrada de 9 a 42V DC. Es capaz de proporcionar hasta 3.5A de corriente de forma continuada y 4A de pico por cortos periodos de tiempo. De esta forma puede controlar una gran variedad de motores.

CARACTERÍSTICAS:

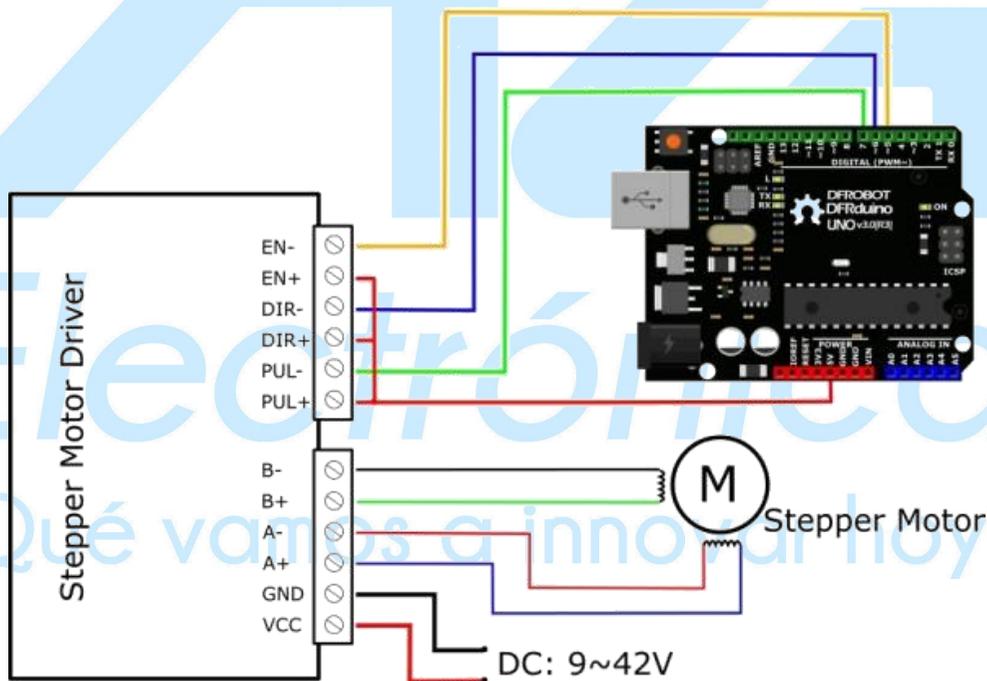
- Temperatura de funcionamiento: -10 a 45°C.
- Dimensiones: 96x56x33 mm.
- Peso: 200 gramos.
- Admite 8 tipos de control de corriente.
- Admite 7 tipos de micro pasos ajustables.
- La interfaz adopta un aislamiento de optoacoplador de alta velocidad.
- Semiflujo automático para reducir el calor.
- Disipador de calor de área grande.
- Capacidad de interferencia anti-alta frecuencia.
- Entrada de protección anti-reversa.

 AG Electrónica ¿Qué vamos a innovar hoy?	AG Electrónica SAPI de CV República del Salvador N° 20 2do Piso. Teléfono: 55 5130 - 7210 http://www.agelectronica.com		Realizó	LFSR
			Revisó	ARSL
			Fecha	22/08/2022

ESPECIFICACIONES:

Especificaciones Técnicas	
Corriente de entrada	0 a 5A
Salida de corriente:	0.5 a 4A (ajustable)
Señales de control:	3.3 a 24V
Potencia máxima:	160W
Micro Step:	1, 2/A, 2/B, 4, 8, 16, 32

CONEXIÓN:



 AG Electrónica ¿Qué vamos a innovar hoy?	AG Electrónica SAPI de CV República del Salvador N° 20 2do Piso. Teléfono: 55 5130 - 7210 http://www.agelectronica.com	Realizó	LFSR
		Revisó	ARSL
		Fecha	22/08/2022

CÓDIGO:

```
int PUL=7; //Pin para la señal de pulso
int DIR=6; //define Direction pin
int EN=5; //define Enable Pin
void setup()
{
  pinMode (PUL, OUTPUT);
  pinMode (DIR, OUTPUT);
  pinMode (EN, OUTPUT);
  digitalWrite(EN,HIGH);
}
void loop()
{
  digitalWrite(DIR,LOW);
  for (int i=0; i<1600; i++) //adelante 1600 pasos
  {
    digitalWrite(PUL,HIGH);
    delayMicroseconds(500);
    digitalWrite(PUL,LOW);
    delayMicroseconds(500);
  }
  delay(100);
  digitalWrite(DIR,HIGH);

  for (int i=0; i<1600; i++) //atras 1600 pasos
  {
    digitalWrite(PUL,HIGH);
    delayMicroseconds(500);
    digitalWrite(PUL,LOW);
    delayMicroseconds(500);
  }
}
```

¿Qué vamos a innovar hoy?

 AG Electrónica <small>¿Qué vamos a innovar hoy?</small>	AG Electrónica SAPI de CV República del Salvador N° 20 2do Piso. Teléfono: 55 5130 - 7210 http://www.agelectronica.com		Realizó	LFSR
			Revisó	ARSL
			Fecha	22/08/2022

Recomendaciones de Uso

- El driver HY-DIV268N-5A no es adecuado para requerimientos de par de retención altos (estáticos). Este controlador tiene una alta transmisión de corriente y puede proporcionar un alto par de torque al motor solo cuando está en movimiento, pero cuando el motor se detiene el par de retención será de alrededor de 1/10 de la configuración de corriente seleccionada.
- Si el motor paso a paso vibra pero no gira en cualquier dirección asegúrese de que las conexiones de motor para bobinados A y B no se intercambian.
- Si el motor paso a paso no gira o se bloquea asegúrese de:
 - Que la polaridad de la señal de habilitación (Enable) es correcta.
 - La alimentación de la unidad es correcta.
 - Los 3 interruptores SUB no estén todos en ON o todos en OFF.

AG
Electrónica
¿Qué vamos a innovar hoy?

 <i>Electrónica</i> ¿Qué vamos a innovar hoy?	AG Electrónica SAPI de CV República del Salvador N° 20 2do Piso. Teléfono: 55 5130 - 7210 http://www.agelectronica.com	Realizó	LFSR
		Revisó	ARSL
		Fecha	22/08/2022