

ПЕРЕДВИЖНОЙ МЕХАНИЗМ С ШАГОВЫМ ЭЛЕКТРОПРИВОДОМ

Автор: Яковлев В.Ю, Шевченко В.С.

Руководитель: Назаров А.Н. - преподаватель Харцызский технологический колледж (филиал) ДонНТУ.



Цель разработки: создание алгоритма регулирования скорости, позиционирования с применением модуля Arduino UNO.

Назначение: Перемещение и позиционирование объектов, робототехника.

Основные функции системы: Шарико-винтовая направляющая приводится в действие шаговым электродвигателем. Ограничение движения осуществляется наличием концевых выключателей, регулировка скорости и позиции согласно положению потенциометра. Для реализации алгоритмов управления шаговым электродвигателем используется модуль Arduino UNO с возможностью программирования.