

AccelStepper mystepper (1, pinStep, pinDirection);

Un motore passo-passo controllato da una scheda driver dedicata.

AccelStepper mystepper (2, pinA, pinB);

Un motore stepper bipolare controllato da un circuito H-Bridge.

AccelStepper mystepper (4, pinA1, pinA2, pinB1, pinB2);

Un motore stepper unipolare, controllato da 4 transistor.

mystepper. setMaxSpeed (stepsPerSecond); Imposta la velocità massima.

L'impostazione predefinita è molto lenta, quindi deve essere configurata. Quando viene controllato impostando la posizione, lo stepper accelera per muoversi a questa velocità massima e decelera quando raggiunge la destinazione.

mystepper. setAcceleration (stepsPerSecondSquared); Imposta l'accelerazione da utilizzare, in passi al secondo al secondo. Controllo basato sulla posizione mystepper.

moveTo (targetPosition); Sposta il motore in una nuova posizione assoluta.

Questo ritorna immediatamente. Il movimento effettivo è causato dalla funzione run ().

mystepper. move (distanza); Sposta il motore (positivo o negativo) rispetto alla sua posizione corrente. Questo ritorna immediatamente. Il movimento effettivo è causato dalla funzione run ().

mystepper. currentPosition (); Leggi la posizione di assoluzione corrente del motore.

mystepper. distanceToGo (); Leggere la distanza del motore dalla sua posizione di destinazione. Questo può essere usato per verificare se il motore ha raggiunto la sua posizione finale.

mystepper. run (); Aggiorna il motore. Questo deve essere chiamato ripetutamente per far muovere il motore.

mystepper. runToPosition (); Aggiorna il motore e attendi che raggiunga la sua destinazione. Questa funzione non ritorna finché il motore non viene arrestato, quindi è utile solo se non ci sono altri motori in movimento.

mystepper. setSpeed (stepsPerSecond); Imposta la velocità, in passi al secondo. Questa funzione ritorna immediatamente. Il movimento effettivo è causato da runSpeed ??() chiamato.

mystepper. runSpeed (); Aggiorna il motore. Questo deve essere chiamato ripetutamente per far muovere il motore