



Tabela 1. Programação da duração do passo, através da alteração da constante usada no programa.

Constante binária de passo	Duração
10010010	1 ms
10010011	2 ms
10010100	4 ms
10010101	8 ms
10010110	16 ms
10010111	32 ms

exceda o 1 A. Caso contrário, parafuse-os a uma pequena chapa de alumínio com alguns cm² de área. Para simplificar

a construção mecânica, esta pode ser comum aos quatro transistores, mas neste caso vai precisar usar uma mica isoladora entre o alumínio e os transistores.

Se você construir a versão baseada no ULN2803, não existem precauções especiais, além de não exceder a corrente máxima permitida de 500 mA.

Como estamos fornecendo a listagem completa do software programado no PIC12C508, o leitor pode efetuar as modificações que achar necessárias. Se você não está familiarizado com o assembler do PIC, aqui ficam os detalhes que precisa para a alteração mais importante que possa querer fazer: alterar a velocidade dos pulsos de controle do motor, e assim, alterar a

sua velocidade de rotação. A palavra de controle pode ser encontrada na **Tabela 1**. Para fazer isto, você apenas precisa alterar a constante binária na linha:

```
MOVLW B'10010101'
```

Mesmo por cima da linha que contém OPTION na listagem do código fonte. Com o valor original, a duração de um passo é de 8 ms, mas a tabela acima indica que constante deve usar de acordo com a duração de passo que pretende.

(070302-1)

Artigo original: PIC12C508 Stepper Motor Controller - July/August

2007