

### Como configurar corrente no Driver de Motor de Passo.

- Cada motor de passo tem uma corrente ideal de trabalho. Esta corrente está especificada no datasheet de cada motor. **Obs:** Utilizar uma corrente maior que o especificado faz o motor esquentar mais.

MODELO	CONEXÃO		HOLDING TORQUE (kgf.cm)	CORRENTE (A/fase)	TENSÃO (V/fase)	RESISTÊNCIA (Ω/fase)
8FN1.8	Bipolar	Série	42	2,94	4,7	0,4
		Paralelo		5,88	2,35	1,6
	Unipolar	29,4	4,2	3,86	0,8	

#### TÉCNICAS

AK34/42F8FN1.8

Fonte: 60VDC



Exemplo de onde encontrar a corrente nos datasheets de motor

- A corrente descrita no manual do motor deve ser ajustada no driver olhando sempre a tabela **Corrente de Pico**. Caso **não exista** o valor de corrente exato especificado no datasheet, de preferência à **casa mais próxima** do valor do datasheet.

RMS	Pico	SW1	SW2	SW3
2.00A	2.40A	on	on	on
2.57A	3.08A	off	on	on
3.14A	3.77A	on	off	on
3.71A	4.45A	off	off	on
4.28A	5.14A	on	on	off
4.86A	5.83A	off	on	off
5.43A	6.52A	on	off	off
6.00A	7.20A	off	off	off

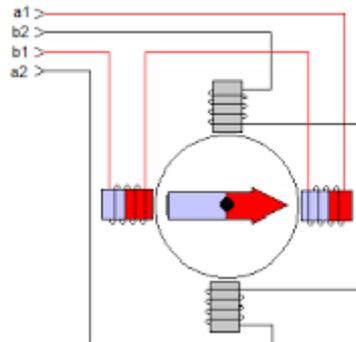
SW4: Redução de corrente com o motor parado  
On: 100% corrente    Off: 50% corrente

Pulsos/rev	SW5	SW6	SW7	SW8
	on	on	on	on

Exemplo de tabela de corrente em drivers

**Exemplo:** O motor da primeira imagem tem corrente para ligação bipolar série de 2.94 A. No driver da segunda imagem não existe essa possibilidade, portanto, deve ser ajustado para a opção 3.08A que é o valor mais próximo.

- A referência na tabela sempre deve ser a **corrente de pico** por conta do modo de funcionamento do motor de passo.



Exemplo motor de passo, aqui as bobinas B estão ligadas e A desligas

- Como ilustrado na imagem acima, as bobinas do motor vão se alternando para fazer o eixo girar, ou seja, **ligando e desligando em uma frequência muito alta**. Dessa maneira, as bobinas sempre recebem a **corrente de pico** durante o movimento.