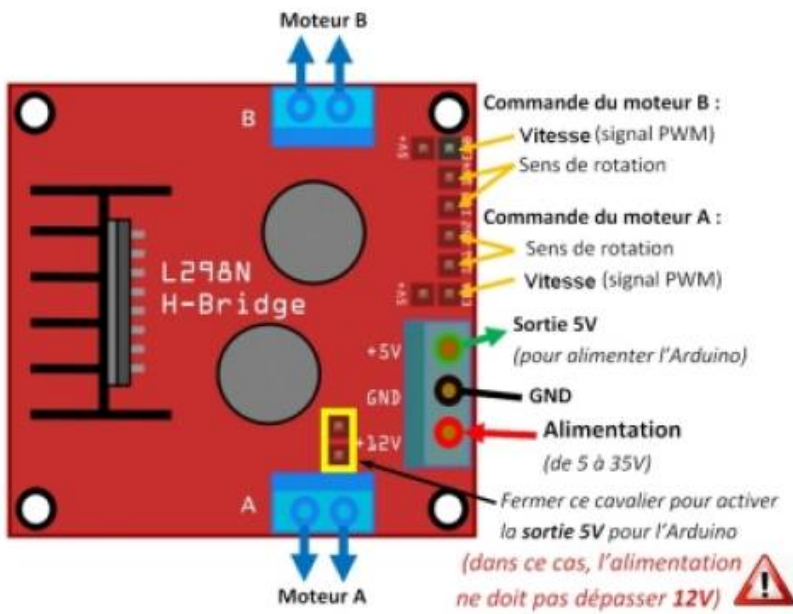


# moteur pas à pas L298

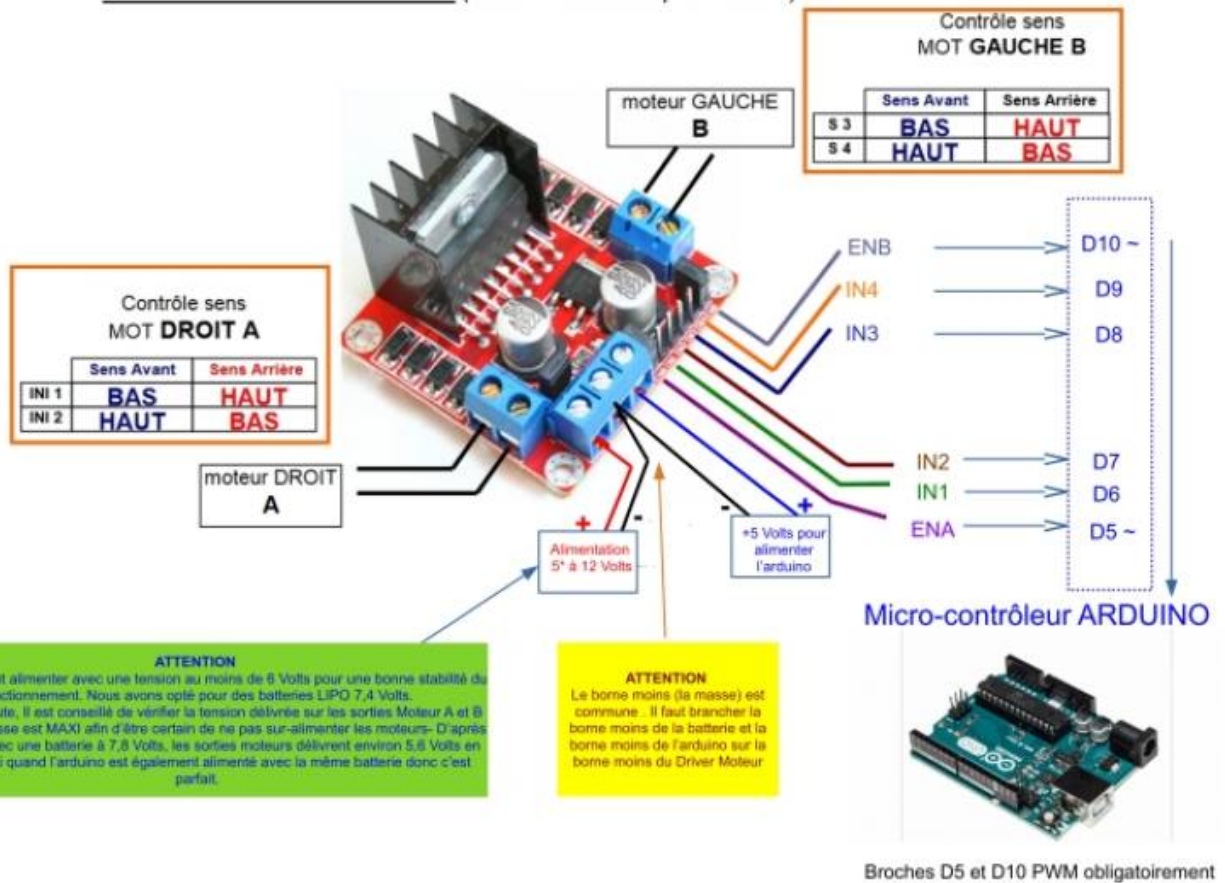
## L298



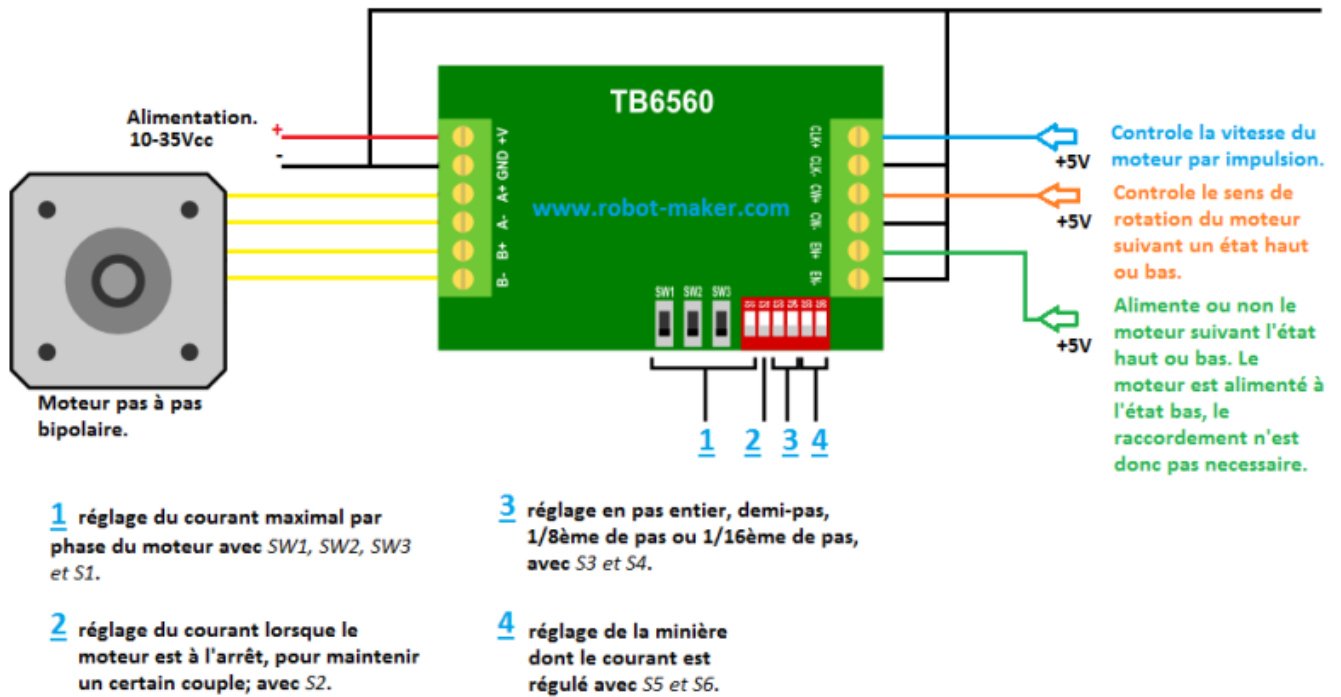
# Programmer le Driver Moteur L298N (double pont en H)



## Carte de contrôle des moteurs (L298N – «double pont en H») :







Datasheet simplifié du TB6560 EN

[Datasheet complet TB6560 EN](#)

## Câblage du TB6560 3A avec Arduino

Pour tirer pleinement parti du contrôleur TB6560 avec Arduino, il est essentiel de comprendre les connexions appropriées. Voici comment réaliser les connexions de base :

### Connexions Requises

Les connexions essentielles à effectuer sont les suivantes :

- VCC (Tension d'Alimentation) : Connectez une source d'**alimentation de 10 à 35 VDC à la broche VCC du TB6560** pour alimenter le moteur.
- GND (Masse) : Assurez-vous de connecter la masse de l'alimentation à la broche GND pour une référence de tension commune.
- EN- et EN+ : Ces broches permettent de désactiver le moteur pas à pas en reliant EN- à GND. Si vous ne les utilisez pas, le moteur sera toujours activé.
- CW- et CW+ : Connectez CW- à la masse (GND) d'Arduino et CW+ à une broche d'Arduino (par exemple, broche 2) pour contrôler la direction de rotation.
- CLK- et CLK+ : Connectez CLK- à la masse (GND) d'Arduino et CLK+ à une broche d'Arduino (par exemple, broche 3) pour générer les impulsions de pas.
- A- et A+ ainsi que B- et B+ : Ces broches sont utilisées pour connecter les bobines du moteur pas à pas. La polarité n'a pas d'importance, il suffit de connecter les fils d'une bobine à A- et A+ et les fils de l'autre bobine à B- et B+.

From:

<https://www.magenealogie.chanterie37.fr/www/fablab37110/> - Castel'Lab le Fablab MJC de Château-Renault

Permanent link:

<https://www.magenealogie.chanterie37.fr/www/fablab37110/doku.php?id=start:arduino:moteur:paspas&rev=1738435669>

Last update: **2025/02/01 19:47**

