





## DESCRIPCION DE LAS SEÑALES

**Full/Half step:** Modo medio paso o paso completo ; si se conecta a “1” lógico se obtiene un avance de un paso sobre el motor por cada ciclo de reloj (Clock). Si se conecta a “0” lógico se obtiene un avance de medio paso por cada ciclo de reloj.

**Clock:** Señal de reloj: se obtiene un avance de un paso o medio paso en el motor por cada ciclo de reloj (en el flanco de Bajada).

**Direction:** sentido de giro: si se conecta a “1” lógico se obtiene una dirección de giro y si se conecta a “0” lógico se obtiene el sentido contrario.

**Preset:** Preajuste: si se conecta a “1” lógico, la placa opera normalmente con la señal de reloj; si se conecta a “0” lógico la placa para el motor dejando alimentado un bobinado .

## COMO ENVIAR DATOS DESDE EL PUERTO SERIE DEL PC

### A) Desde Windows:

- 1) Añadir impresora serie genérica en COM1
- 2) Configurar: panel de control/sistema/hardware/admin. Dispositivos  
Puerto Com1: 9600 baudios,8 bits de datos,paridad ninguna,1 bit de parada, Xon/Xoff
- 3) Imprimir desde el block de notas, el siguiente texto en la impresora genérica (configurada como predertimanada):

New

Move(200,200)

Wait(1000)

Move(0,0)

Wait(1000)

Move(1000,1000)

Wait(1000)

Move(0,0)

También se puede realizar esta misma configuración y enviar los datos desde el **Hiperterminal de Windows**.

1) Abrir el “hiperterminal” de Windows (Inicio > Programas > Accesorios > Hiperterminal) o (Inicio > Programas > Accesorios > Comunicaciones > Hiperterminal) y poner un nombre y un icono a la ventana que se va a abrir.

2) Conectar usando el puerto COM1 o COM2.

3) Configurar el puerto como 9600 baudios, 8 bits de datos, paridad ninguna, 1 bit de paro, control de flujo Xon/Xoff.

4) Escribir el siguiente texto; cada vez que se pulsa “Enter” se envía esa línea al puerto serie.

```
new  
param(1,1,200,50)  
move(1000,1000)  
wait(5000)  
move(0,0)
```

**B) Desde MS-DOS:**

1) Crear un archivo " nombre.txt " con el siguiente texto:

```
New  
Move(200,200)  
Wait(1000)  
Move(0,0)  
Wait(1000)  
Move(1000,1000)  
Wait(1000)  
Move(0,0)
```

2) Ejecutar los siguientes comandos:

```
mode com1:96,n,8,1  
type nombre.txt>com1
```

**RS Components**

**Librería Técnica**  
**Condiciones**

Aunque la información suministrada se conoce como precisa y fiable, RS Amidata no acepta ninguna responsabilidad por negligencia o cualesquiera reclamaciones acerca de alguna imprecisión u omisión en esta información o de cualquier consecuencia que pueda haber sido provocada por o mediante el uso de esta información. El uso de toda esta información queda enteramente sometido a la responsabilidad del usuario.