

Adaptation de l'exemple à la nouvelle API Espressif

Avec les informations fournies précédemment, je modifie le code ainsi :

```
16,17c16
< // #include "M5Stack.h"
< #include "M5Unified.h"
---
> #include "M5Stack.h"
22,23c21
< #if defined ( ARDUINO )
< #include <Arduino.h>
---
> // #define VERSION_1_0
25,28d22
< #endif
<
< // #define VERSION_1_0
<
35,36c29
< // M5.begin(true, false, true, false);
< M5.begin();
---
> M5.begin(true, false, true, false);
69,78c62,66
< // ledcSetup(0, 10000, 8); // Args: Channel, Freq, Resolution
< // ledcAttachPin(16, 0);
< // ledcAttachPin(12, 0);
< // ledcAttachPin(15, 0);
< ledcAttach(16, 10000, 8); // Axe X STEP G16
< ledcAttach(12, 10000, 8); // Axe Y STEP G12
< ledcAttach(15, 10000, 8); // Axe Z STEP G15
```

```
< ledcWrite(16, 200);  
< ledcWrite(12, 200);  
< ledcWrite(15, 200);  
---  
> ledcSetup(0, 10000, 8);  
> ledcAttachPin(16, 0);  
> ledcAttachPin(12, 0);  
> ledcAttachPin(15, 0);  
> ledcWrite(0, 127);
```

Le code est flashé dans un M5Stack Basic, en choisissant un modèle de board M5Station.

La valeur de la tension appliquée par le `ledcWrite` n'a semble-t-il pas d'impact.

Les deux moteurs câblés fonctionnent alors. Les hoquets que l'un ou l'autre produisent résultent de défauts de câblage : il faut s'assurer de l'absence de faux contacts en particulier au niveau des fils sertis côté prise moteur ! C'est plus que gênant pour la fiabilité du montage final.

Revision #3

Created 7 January 2025 14:46:55 by Christian Simon

Updated 7 January 2025 15:19:05 by Christian Simon