

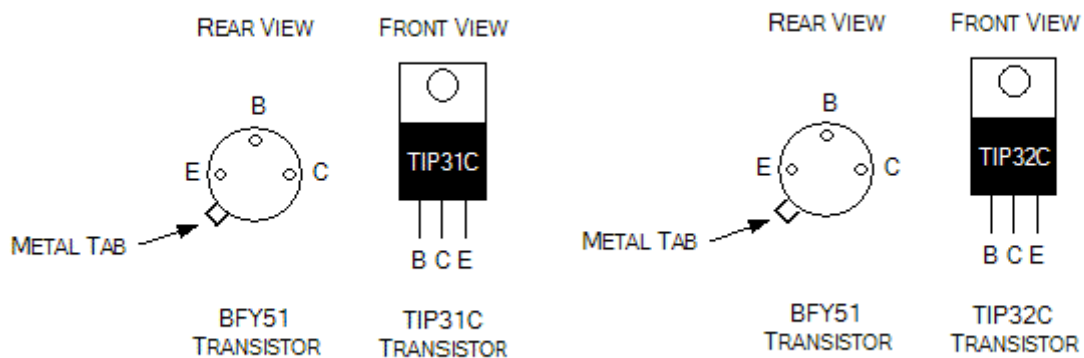
## Practica de laboratorio (parte 2)

A continuación se describe un tipo de puente H que es muy efectivo, ya que se puede ocupar directamente un microcontrolador y tiene componentes que soportan altas corrientes.

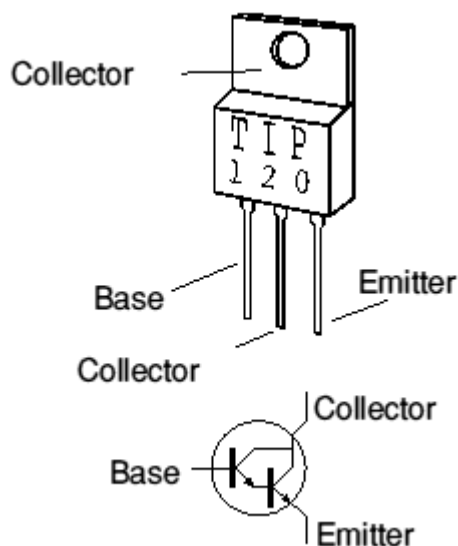
Este circuito tiene como ventajas de que las señales de control requieren poca pero muy poca corriente por lo que puede ser controlado desde cualquier circuito integrado o micro controlado directamente.

Además los transistores TIP125 y TIP120 (o TIP 127 y TIP122) traen incorporados los diodos de protección. Si se van a cambiar por ejemplo por los transistores TIP31C y TIP32C se deben agregar los diodos. Aunque esto es posible, no es recomendable ya que estos últimos poseen una ganancia muy baja en comparación con los utilizados.

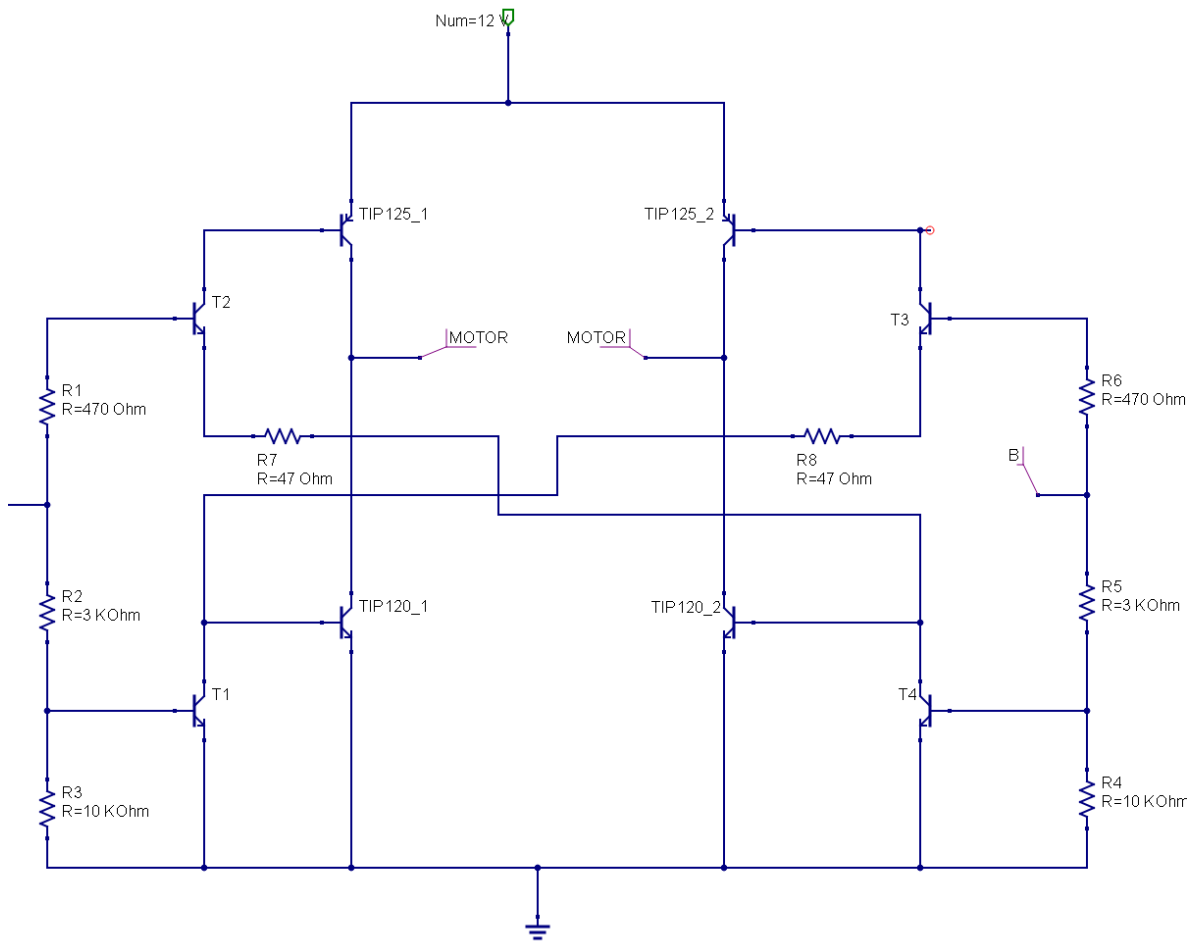
Cabe destacar que, aunque estemos ocupando estos transistores que resisten mucha corriente, puede que después que nuestro robot funcione un cierto tiempo, los transistores empiecen a



calentarse, por lo que se suele ocupar disipadores de calor cuando los transistores son sometidos a funcionamiento continuo.



Arme el siguiente circuito.



Demuestre los valores de acción de la siguiente tabla:

Input A	Input B	Acción
0	0	Detenido
0	1	Gira Izquierda
1	0	Gira Derecha
1	1	No Valido

Comente sus observaciones.

Cambie el motor para realizar una segunda prueba. Indique cuales son las características del segundo motor y comente sus observaciones.