

### Notes à savoir :

- La marche avant est plus rapide que la marche arrière.
- Entre -2.5% et 2% de la vitesse maximum du moteur, celui-ci ne démarre par ou rencontre des difficultés à fonctionner.
- Il faut un temps de 115µs avant de pouvoir activer la marche arrière après être revenu au point mort.
- À la fin d'une marche avant, il faut « freiner » le moteur à l'aide d'une marche arrière. Il devient ensuite possible celle-ci.

### Définir la plage de fonctionnement de la PWM :

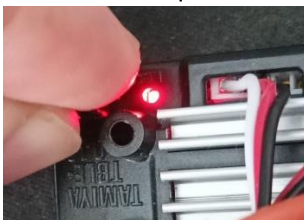
1. Le variateur branché à la batterie et à la carte Arduino, prendre garde à débrancher le moteur pour éviter toute transmissions non voulues.
2. Après avoir choisi la durée minimum et maximum de la PWM, compiler le programme « SetupVariateurPWM.ino » dans la carte.

```
4 #define NEUTRAL 2000
5 #define MAX 3000
6 #define MIN 1000
```

3. Maintenir appuyé le bouton set du variateur.



La led devrait s'allumer pour afficher les couleurs rouge -> verte -> orange -> rouge. Relâcher le bouton lorsqu'elle s'allume sur rouge.



4. La led devrait clignoter en rouge. Envoyer « 1 » sur le port série pour définir le temps maximum.

1	New Line ▼	9600 baud ▼
---	------------	-------------

Puis effectuer un appui simple sur le bouton set pour valider. Envoyer « 0 » sur le port série afin de remettre la PWM en état neutre.

0	New Line ▼	9600 baud ▼
---	------------	-------------

5. Le clignotement va s'accélérer. Envoyer « 2 » sur le port série pour définir le temps minimum.

2	New Line ▼	9600 baud ▼
---	------------	-------------

Puis effectuer un appui simple sur le bouton set pour valider. Envoyer « 0 » sur le port série afin de remettre la PWM en état neutre.

6. La led s'éteint. La configuration est terminée.