**Cablage du moteur à codeur intégré**

Pour quelques informations sur le codeur interne au moteur, vous pouvez consulter cette référence : <https://www.robot-maker.com/shop/blog/32_Utilisation-des-encodeurs.html>

Les moteurs que nous utilisons pour les roues du robots sont pas loin de [ceux-là](https://www.robotshop.com/eu/fr/moteur-dc-12v-251rpm-encodeur.html). Le code couleur de connexion est donné [ici](https://www.robotshop.com/media/files/pdf2/074-rb-dfr-444.pdf), reproduit ci-dessous.

AUTANT QUE POSSIBLE, respectez le code couleur dans le choix de vos fils de connexion.

|  |  |
| --- | --- |
|  | 1 et 2 : alimentation de puissance, provenant du shield moteur.  3 : à relier à la masse arduino  4 : à relier au 5 V arduino  5 et 6 : sorties des signaux du codeur (voir ref robot-maker ci-dessus). |

Un code arduino vous est donné en exemple pour l’utilisation des signaux sortie de codage dans un asservissement de type PI (Proportionnel Intégral, <https://fr.wikipedia.org/wiki/R%C3%A9gulateur_PID>).