

Modulo relevador

Esta diseñado con 3 pines de conexión, dos de alimentación (Vcc y Gnd) y un pin de activación el cual permite habilitar o deshabilitar el relevador.

Los relevadores son dispositivos que funcionan como un interruptor o conmutador en un circuito electrónico, pero de forma que mantiene aislada la parte del circuito que controla las señal de activación con la parte del circuito que es controlada, permitiendo de ese modo que señales de baja potencia, accionen mecanismos de potencia elevada.

Este relevador está formado por una bobina que crea un campo magnético que atrae una pieza metálica, provocando el paso de electricidad (NO). Cuando no hay corriente, el campo magnético desaparece y la pieza vuelve a su posición original (NC).

Este relavado puede soportar una carga máxima de hasta 250 Vca 10A, o 30 Vcc 10A, y puede ser conectado al nivel de voltaje estándar de 127 Vca sin ninguna modificación adicional.

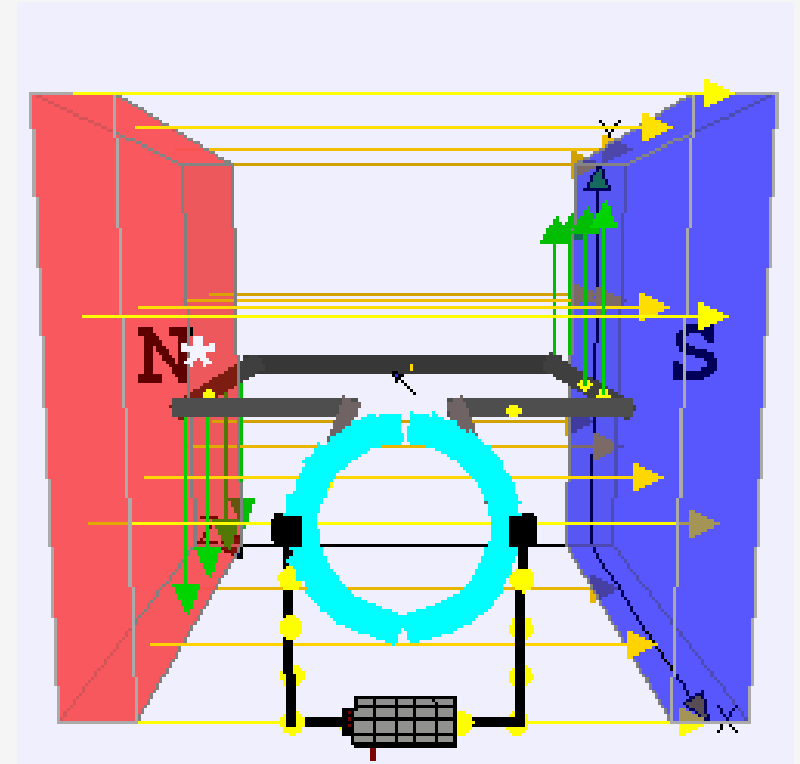


Motor DC

El **motor de corriente continua**, denominado también **motor de corriente directa**, **motor CC** o **motor DC** (por las iniciales en inglés *direct current*), es una máquina que convierte energía eléctrica en mecánica, provocando un movimiento rotatorio, gracias a la acción de un campo magnético.

Un motor de corriente continua se compone, principalmente, de dos partes:

El estátor da soporte mecánico al aparato y contiene los polos de la máquina, que pueden ser o bien devanados de hilo de cobre sobre un núcleo de hierro, o imanes permanentes. - El rotor es generalmente de forma cilíndrica, también devanado y con núcleo, alimentado con corriente directa a través las delgas, que están en contacto alternante con escobillas fijas.



Digitalwrite

El comando **digitalWrite()** escribe un valor a (o pone en un estado) un pin digital. Los valores o estados posibles son HIGH o LOW.

Función digitalWrite(pin, value)

Introduce un nivel alto (HIGH) o bajo (LOW) en el pin digital especificado. De nuevo, el pin puede ser especificado con una variable o una constante 0-13.

Nombre	digitalWrite()	
Ejemplos	<pre>int outpin = 0; void setup() { pinMode(outpin, OUTPUT); } void loop() { digitalWrite(outpin, HIGH); }</pre>	
Descripción	El comando digitalWrite() escribe un valor a (o pone en un estado) un pin digital. Los valores o estados posibles son HIGH o LOW.	
Sintaxis	digitalWrite (pin,valor)	
Parámetros	pin	int: El número del pin
	valor	HIGH o LOW
Retorna	Ninguno	
Uso	Application	
Relacionados	INPUT OUTPUT HIGH LOW digitalRead() pinMode()	

PINmode

El **pinMode** permite configurar a cada pin, de forma individual, como entrada o como salida. También esta función es usada en conjunto con `digitalWrite` y `digitalRead`. Por lo general, `pinMode` es usado sólo en la función `setup()`.

La función `pinMode(pin, mode)` es usada en la function `setup()` para configurar un pin dado para comportarse como INPUT o OUTPUT /entrada o salida.

Nombre	pinMode()	
Ejemplos	<pre>int inpin = 8; int outpin = 9; int val = 0; void setup() { pinMode(inpin, INPUT); pinMode(outpin, OUTPUT); } void loop() { val = digitalRead(inpin, HIGH); if (val == HIGH) { digitalWrite(outpin, HIGH); } else { digitalWrite(outpin, LOW); } }</pre>	
Descripción	El método pinMode() asigna pin digital I/O especificado como INPUT o OUTPUT. Un pin I/O digital o binario puede tener dos posible valores: HIGH o LOW. Es posible asignar o leer el valor de un pin digital I/O usando los métodos digitalWrite() y digitalRead() .	
Sintaxis	pinMode (pin,valor)	
Parámetros	pin	Número del pin
	valor	INPUT o OUTPUT
Retorna	Ninguno	
Uso	Application	
Relacionados	INPUT OUTPUT digitalWrite() digitalRead()	