第九课 遥控小车 (上)

——用Arduino驱动电机实现基础运动控制

课程目标

1. 理解电机工作原理: 学习直流电机如何将电能转化为机械能。

2. 掌握L298N驱动板用法: 学会通过驱动板控制电机正反转与调速。

3. 动手实践:完成电机驱动实验,制作可旋转的小风扇。

4. 应用拓展:探索电机在智能家居、工业自动化中的实际应用。

硬件清单与功能说明

名称	数量	作用与注意事项
Arduino UNO主板	1	主控核心,输出PWM信号控制电机转速。
L298N电机驱动板	1	提供大电流驱动电机,支持双电机控制。
130直流电机	1	需连接驱动板输出端,正反转由输入信号方向决定。
小风扇叶片	1	安装在电机轴上, 直观展示转动效果。
杜邦线(公对公、公对母)	若干	连接主板、驱动板与电机。(推荐使用红色代表正极,黑色代表负极便于区分)
螺丝刀	1	固定驱动板接线端子。
USB数据线	1	上传程序并为Arduino供电。

第一部分: 电机与驱动板原理

1. 直流电机的工作原理

• 电磁驱动: 电流通过线圈产生磁场, 与永磁体相互作用, 推动转子旋转。

• 换向器作用:周期性切换电流方向,确保转子持续转动(类似"接力赛")。



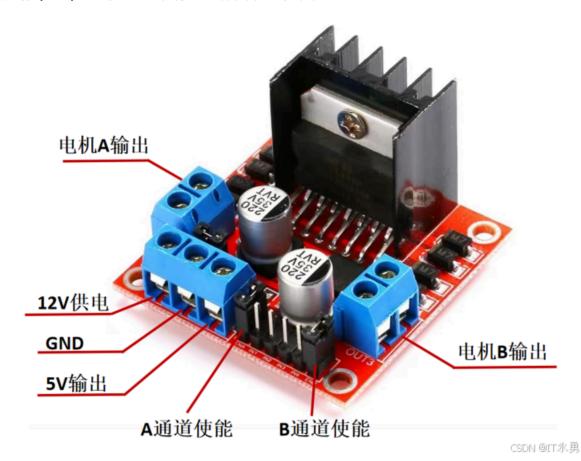
2. L298N驱动板的功能

放大电流: Arduino输出信号电流较弱, 驱动板可提供更高电流驱动电机。

控制逻辑:

输入信号: IN1、IN2、IN3、IN4控制电机方向 (如IN1=高电平, IN2=低电平 \rightarrow 正转)。

使能端 (ENA):连接PWM针脚,通过调节占空比控制转速。



3.目标系统设计

• 控制器: Arduino UNO 主板

• 执行器: 130直流电机

第二部分: 硬件连接与电路设计

1. L298N驱动板引脚说明

引脚	功能说明		
+12V	外接电源正极(可选,小功率电机可直接用Arduino 5V)。		
GND	接地,需与Arduino共地。		
OUTA1、 OUTA2、 OUTB1、OUTB2	连接电机两端,控制正反转,信号从L298N驱动板内部流向外部的电机。		
IN1、IN2、IN3、 IN4	接Arduino数字针脚(如5、6、7、8号),控制方向,信号从外部控制器流向L298N驱动板的这些引脚。		

2. 完整电路连接步骤

1. 驱动板供电:

- 若使用外接电源: +12V接电池正极, GND接电池负极。(注意驱动板需要与主板共地)
- 若使用Arduino供电: +12V接Arduino 5V, GND接Arduino GND。

2. 控制信号连接:

o IN1 → 5号针脚, IN2 → 6号针脚, IN3 → 7号针脚, IN4 → 8号针脚

3. 电机连接:

。 电机两端 → OUTA1、OUTA2。

✓ 电路示意图:

第三部分: Linkboy编程——电机基础控制

1. 虚拟电路搭建

- 1. 打开Linkboy, 拖入以下模块:
 - · Arduino UNO主板 (主控板 → Arduino Nano/Uno)。
 - 。 **L298N驱动板**(驱动输出 → 电机驱动器 → L298N)。
 - 130直流电机(驱动输出 → 马达和舵机 → 直流电机)。

2. 连线步骤:

- 主板5号针脚→ IN1, 6号针脚→ IN2, 7号针脚→ IN3, 8号针脚→ IN4。
- 。 L298N OUTA1、OUTA2 → 电机两端。

2. 编写电机控制程序

1. 主程序逻辑:

初始化:

设置 马达|设置功率为100

设置 马达|正转

2. 具体操作:

- 在控制器 | 初始化中设置马达 | 设置功率为100,同时设置马达 | 正转。
- 3. 仿真测试:点击"仿真",观察虚拟电机是否持续正转。

第四部分:实战操作——组装与调试

1. 硬件组装步骤

- 1. 固定电机与叶片: 将风扇叶片安装在电机轴上, 确保旋转平衡。
- 2. 连接驱动板:
 - 用螺丝刀拧紧驱动板接线端子,避免接触不良。
 - 。 电机线插入OUT1、OUT2, 杜邦线连接控制信号针脚。

✓ 检查要点:

- 驱动板供电稳定(若电机抖动,需外接电池)。
- 确保IN1的信号方向正确 (连接的引脚与程序设置无误)。
- 这一步骤一定要认真完成,如果连接错误,主板在通电后很可能会烧坏,一定要注意安全!

2. 上传程序与测试

- 1. 用USB线连接Arduino与电脑,选择正确串口号上传程序。
- 2. 观察现象:
 - 。 电机带动风扇叶片匀速旋转。
 - 。 调整马达设置功率为50,测试转速是否减半。

第五部分: 常见问题与解决方法

问题	可能原因	解决方案
电机不转	供电不足或信号接反	外接电源或检查引脚设置。
电机抖动	PWM信号干扰或接触不良	检查接线是否松动,添加滤波电容。
驱动板发热	电流过大或散热不足	降低电机负载,增加散热片。

第六部分: 知识延伸与创意挑战

1. 电机的实际应用

智能家居:驱动智能窗帘、自动喂食器。工业自动化:控制传送带、机械臂运动。

2. 动手挑战

• 任务1:添加按钮控制电机正反转 (需修改程序逻辑)。

• 任务2: 结合超声波传感器,制作"遇障停机" (需扩展硬件)。

课后作业

1. 实践任务: 完成电机驱动实验, 录制风扇旋转视频。

2. 思考题:如何通过遥控器控制电机转速?

下节预告: 学习双电机控制与差速转向, 制作"全向移动遥控小车"!

作者寄语: 电机是机械世界的动力之源,愿你的每一次转动都能驱动未来的无限可能! 🚙 🗲