**Puente H L298N**

**Conexiones**

1. **L298N a Arduino:**
   * **IN1** a **Pin 2** del Arduino
   * **IN2** a **Pin 3** del Arduino
   * **ENA** (habilitación) a **5V** (para velocidad máxima, puede usar PWM para controlar la velocidad)
   * **OUT1** y **OUT2** conectados al motor DC
   * **VCC** (entrada de voltaje para el motor) a la fuente de alimentación del motor
   * **GND** de la L298N al **GND** del Arduino
   * **VSS** (entrada de voltaje lógico) a **5V** del Arduino

**Codigo**

// Definición de pines para el L298N

const int IN1 = 2; // Pin IN1 del L298N

const int IN2 = 3; // Pin IN2 del L298N

void setup() {

// Configurar los pines como salidas

pinMode(IN1, OUTPUT);

pinMode(IN2, OUTPUT);

// Inicializar el motor apagado

digitalWrite(IN1, LOW);

digitalWrite(IN2, LOW);

}

void loop() {

// Girar el motor en una dirección

digitalWrite(IN1, HIGH);

digitalWrite(IN2, LOW);

delay(2000); // Girar en una dirección durante 2 segundos

// Detener el motor

digitalWrite(IN1, LOW);

digitalWrite(IN2, LOW);

delay(1000); // Detener durante 1 segundo

// Girar el motor en la dirección opuesta

digitalWrite(IN1, LOW);

digitalWrite(IN2, HIGH);

delay(2000); // Girar en la dirección opuesta durante 2 segundos

// Detener el motor

digitalWrite(IN1, LOW);

digitalWrite(IN2, LOW);

delay(1000); // Detener durante 1 segundo

}