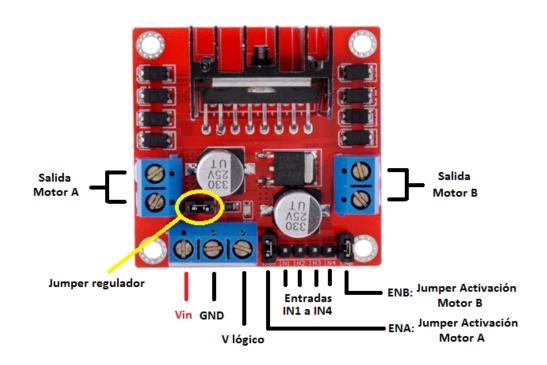
# ISPC - 2022 - Telecomunicaciones Sensores y Actuadores Docentes: Jorge Morales - Gonzalo Vera Grupo 3 - Carla wayar - Gonzalo Passarell - Dario Arriola Oscar Gazzola - Lionel Rios - Daniel Rodriguez - Jere Castro

## Puente H L298 Modulo

Hoja de datos del controlador de motores L298N (Rojo) Controlador de Motores L298N (Rojo) Descripción: La base de este módulo es el circuito integrado L298N, el cual es un doble puente H. Este es capaz de manejar niveles altos voltaje y de corriente, además de estar diseñado para soportar cargas inductivas tales como relés, solenoides, motores de corriente continua y motores paso a paso. Este tipo de cargas las soporta gracias a unos diodos, los cuales absorben las corrientes inversas que producen estas cargas.



### Partes del Driver:

- Conector para la salida 3 y 4.
- Conector para la salida 1 y 2.
- Driver L298N
- Salida de 5V
- GND y VCC

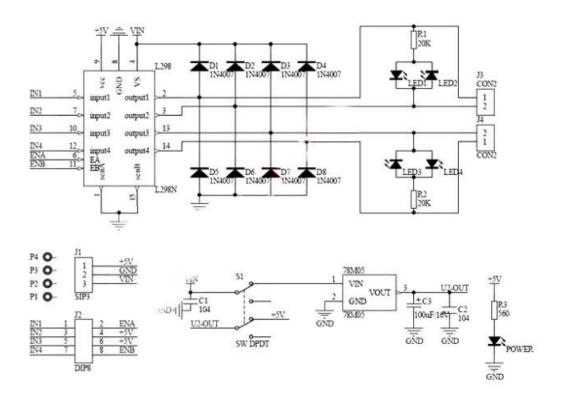
# ISPC - 2022 - Telecomunicaciones Sensores y Actuadores Docentes: Jorge Morales - Gonzalo Vera Grupo 3 - Carla wayar - Gonzalo Passarell - Dario Arriola Oscar Gazzola - Lionel Rios - Daniel Rodriguez - Jere Castro

- Jumper para la activacion
- Pines para el control de giro de los motores
- Pin para el control PWM del motor 2
- Pin para el control PWM del motor 1

### Características Eléctricas

- Driver: L298N
- Tensión de alimentación del driver: 6-48V
- Intensidad máxima de cada canal del driver: 2A
- Salida lógica de 5V
- Potencia máxima 25W, a una temperatura de 75°C
- Temperatura de trabajo: -25°C a 130°C
- Peso aproximado de módulo: 48g

## Esquema Electrónico:



ISPC - 2022 - Telecomunicaciones
Sensores y Actuadores
Docentes: Jorge Morales - Gonzalo Vera
Grupo 3 - Carla wayar - Gonzalo Passarell - Dario Arriola
Oscar Gazzola - Lionel Rios - Daniel Rodriguez - Jere Castro

## Ejemplos de conexión:

- VCC: Tensión a la que van a funcionar los motores
- GND
- IN's Motor 1: Pines de control de giro del motor 1
- IN's Motor 2: Pines de control de giro del el motor 2
- PWM 1: Control de velocidad motor 1
- PWM 2: Control de velocidad motor 2

Fuente: https://www.leantec.com/