



Elaborato **DC Motor**

By: Luca Massimiliano, Mossad Abdalla e Michael Cirillo

- Filo rosso attaccato ai 5V e alla colonna positiva
- Filo nero attaccato al GND, alla colonna negativa e al pot.
- 2° Filo rosso attaccato alla colonna positiva e al diodo
- Diodo
- Condensatore
- DC Motor
- Resistenza attaccata alla colonna negativa
- Fili neri attaccati alla resistenza sono collegati al diodo
- Transistor Mosfet
- 3° Filo rosso collegata alla colonna positiva e al pot.
- Filo arancione collegato sia al pot e al Transistor Mosfet



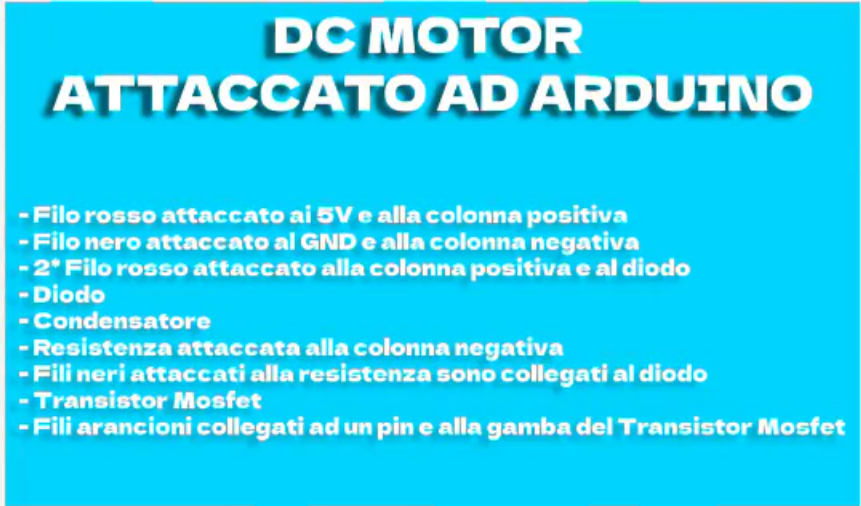
- Filo rosso attaccato ai 5V e alla colonna positiva
- Filo nero attaccato al GND e alla colonna negativa
- 2° Filo rosso attaccato alla colonna positiva e al diodo
- Diodo
- Condensatore
- DC Motor
- Resistenza attaccata alla colonna negativa
- Fili neri attaccati alla resistenza sono collegati al diodo
- 4° Filo nero collegato alla colonna negativa e al Transistor Mosfet
- Transistor Mosfet
- 3° Filo rosso collegato alla colonna positiva e al Push Button
- Filo arancione collegato sia al Push Button e al Transistor Mosfet



DC MOTOR ATTACCATO AD ARDUINO

- Filo rosso attaccato ai 5V e alla colonna positiva
- Filo nero attaccato al GND e alla colonna negativa
- 2° Filo rosso attaccato alla colonna positiva e al diodo
- Diodo
- Condensatore
- Resistenza attaccata alla colonna negativa
- Fili neri attaccati alla resistenza sono collegati al diodo
- Transistor Mosfet
- Fili arancioni collegati ad un pin e alla gamba del Transistor Mosfet

- # DC MOTOR ATTACCATO AD ARDUINO
- Filo rosso attaccato ai 5V e alla colonna positiva
 - Filo nero attaccato al GND e alla colonna negativa
 - 2° Filo rosso attaccato alla colonna positiva e al diodo
 - Diodo
 - Condensatore
 - Resistenza attaccata alla colonna negativa
 - Fili neri attaccati alla resistenza sono collegati al diodo
 - Transistor Mosfet
 - Fili arancioni collegati ad un pin e alla gamba del Transistor Mosfet



```
1 // DC MOTOR CODE
2
3
4 int motorPin = 3;
5
6 void setup()
7 {
8     pinMode (motorPin, OUTPUT);
9     Serial.begin(9600);
10    while (! Serial);
11    Serial.println("Speed 0 to 255");
12 }
13
14 void loop()
15 {
16     if (Serial.available())
17     {
18         int speed = Serial.parseInt();
19         if (speed >= 0 && speed <= 255)
20         {
21             analogWrite(motorPin, speed);
22         }
23         delay(5000);
24     }
25 }
```

Grazie
Per aver visionato il Nostro
Lavoro

By: Luca Massimiliano, Mossad Abdalla e Michael Cirillo