**Biblioteca para ponte H**

Não foi encontrado Biblioteca pronta estritamente para ponte H (baseou-se pelo módulo L298N). Todavia foi encontrado no site: <https://www.embarcados.com.br/acionamento-de-motor-de-passo-com-msp430/> artigo sobre Acionamento de Motor de Passo com MSP430. Não sei ao certo se ajuda na nossa aplicação.

Em uma pesquisa mais afundo consegui encontrar um site em que mostra duas opções para controle de motor DC pelo MSP430, uma que é necessário a compra do [MSP430 Motor Control Booster Pack](https://xanthium.in/Robot-MotorControl-RS485-Shield-for-MSP430-Launchpad)(Robot Shield V1.0) e outra usando o chip Driver RS485. Ambos métodos é para o MSP430(MSP430G2553). Este site contém esquemáticos do comportamento da ponte H L293D, como também link para um github com mais dados e códigos para o controle de um e de dois motores. O site é <http://xanthium.in/controlling-dc-motors-using-msp430-launchpad-and-l293d-robot-shield> e esta em inglês portanto fiquei meio confuso mas lá está escrito o seguinte: “Neste tutorial, vamos controlar um motor CC escovado usando o chip do driver do motor L293D na placa de proteção do robô MSP430(traduzido por Google Tradutor)” então não sei se usaram apenas o CI L293D ou uma placa com um chip que contém o CI L293D. Mas de qualquer forma acredito que será ao menos útil ver um código no sentido já aplicado para o MSP430.

Ficou meio complicado de encontrar bibliotecas prontas para controle de ponte H, pelo fato de se tratar de MSP430. Devemos também decidir qual ponte-H usaremos a partir da biblioteca que encontrarmos ou o contrário.