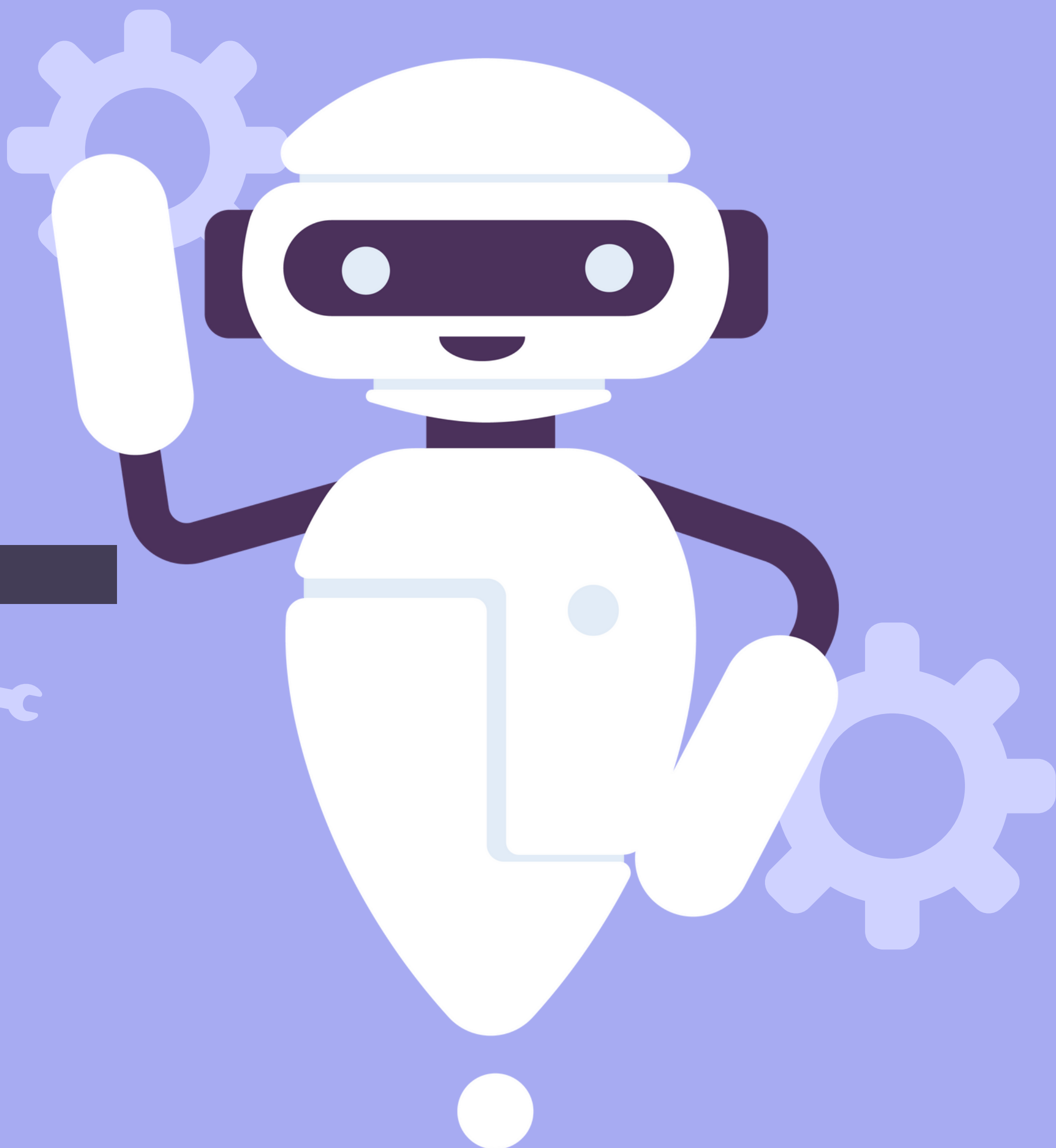


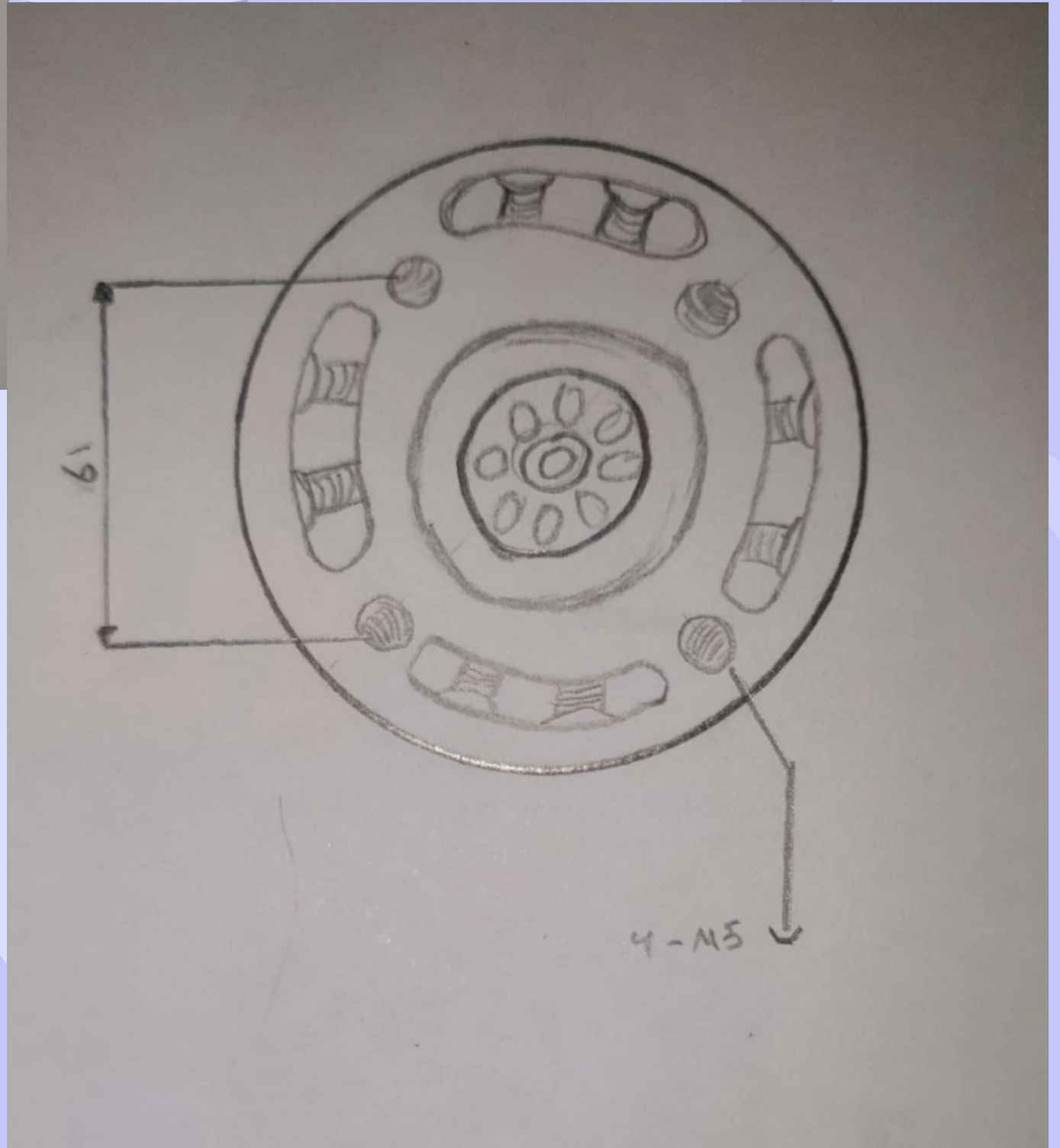
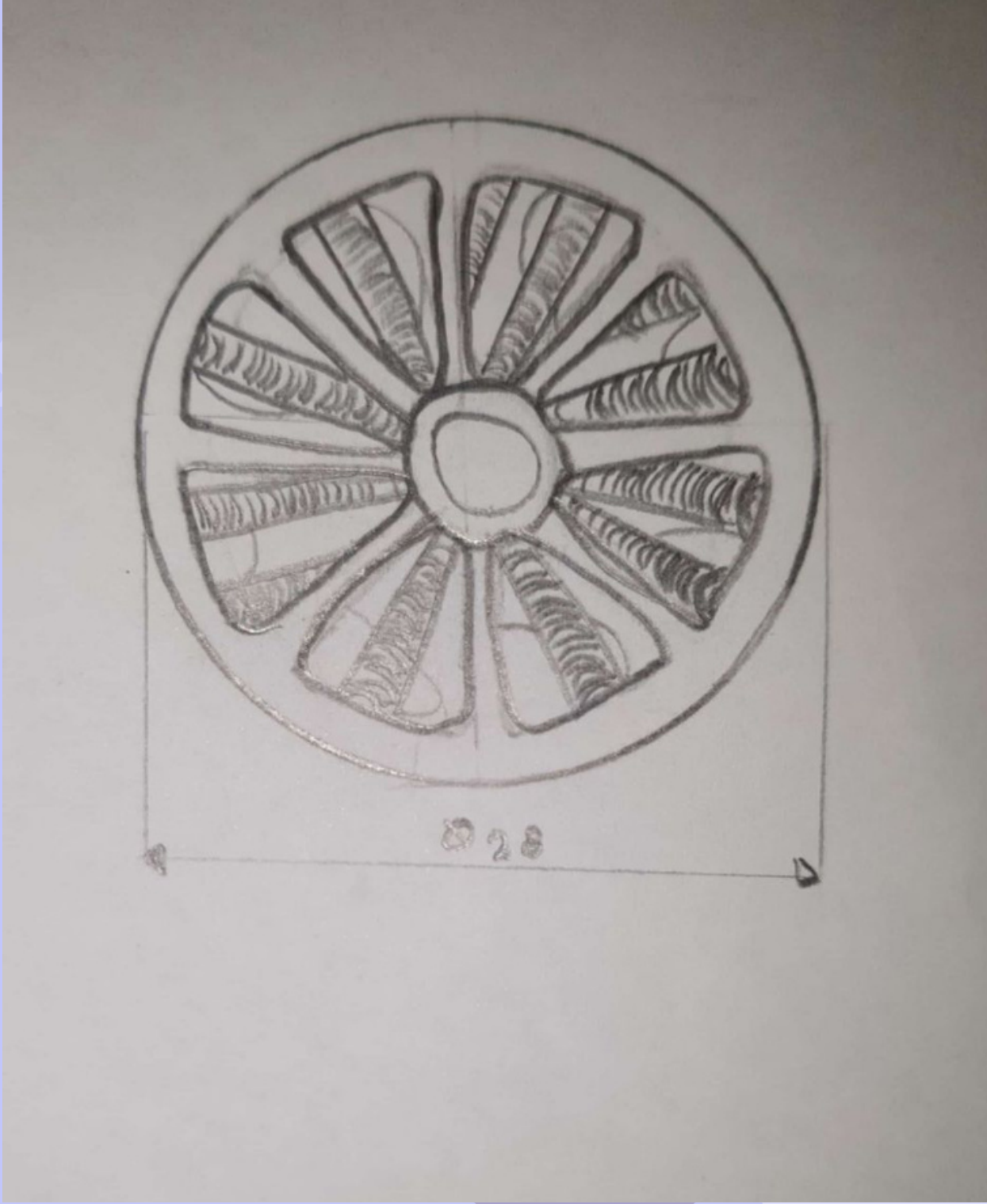
# BROCH LESS MOTOR

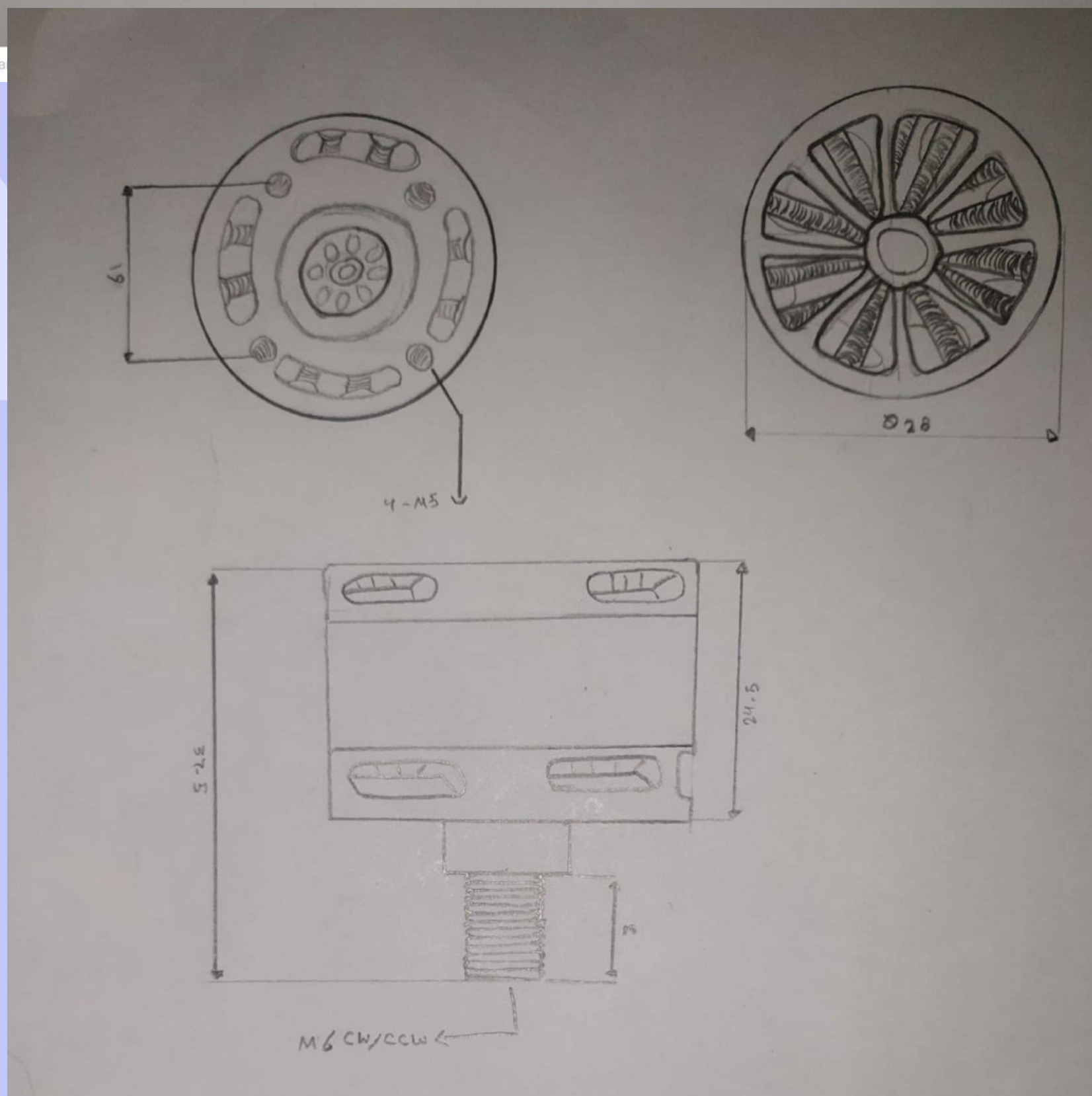
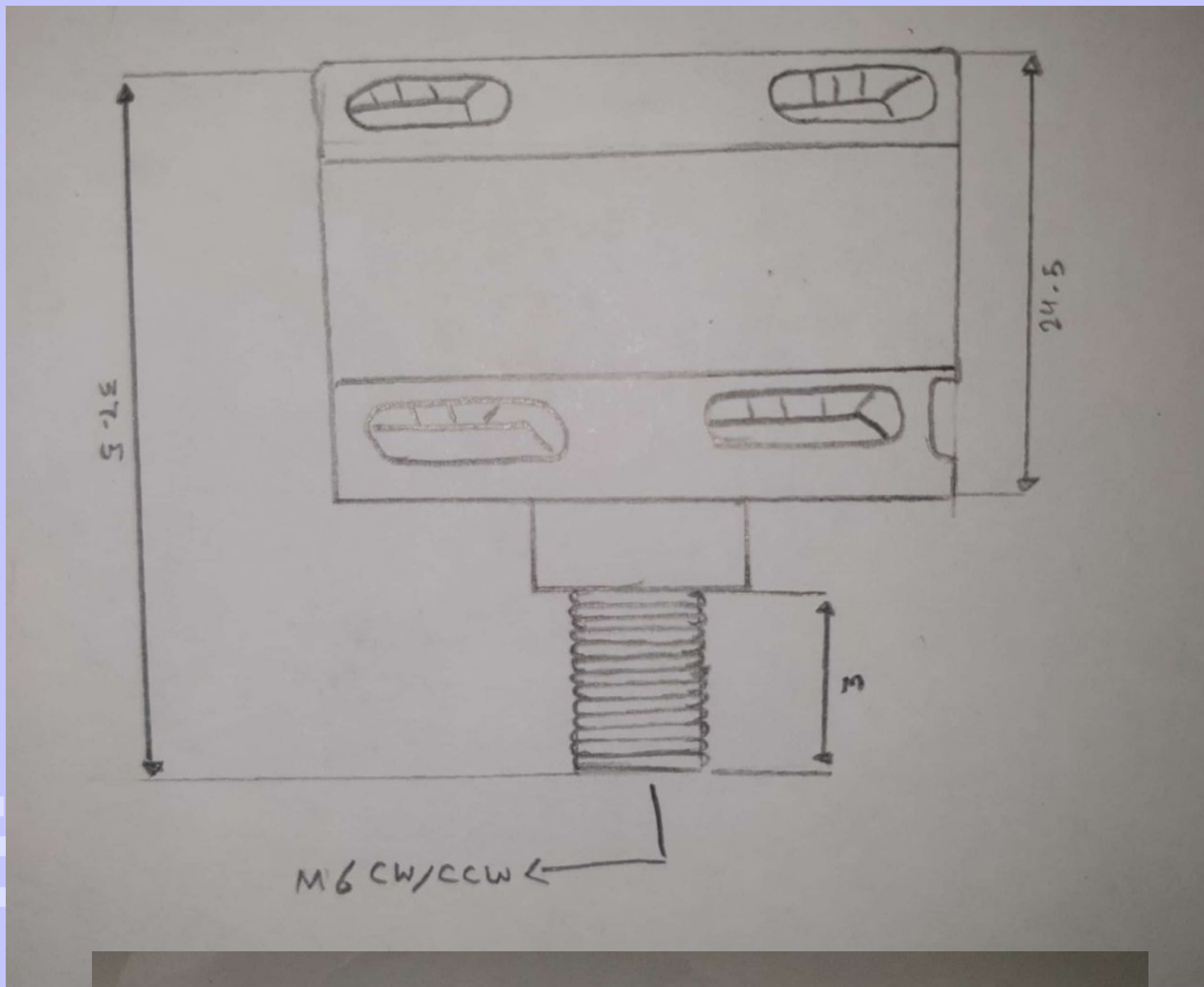


REHAB RAMADA  
Smart Methods

# رسم دائرة الألكترونية المقترحة

## لتشغيل Broch less motor





REHAB RAMADA

Smart Methods



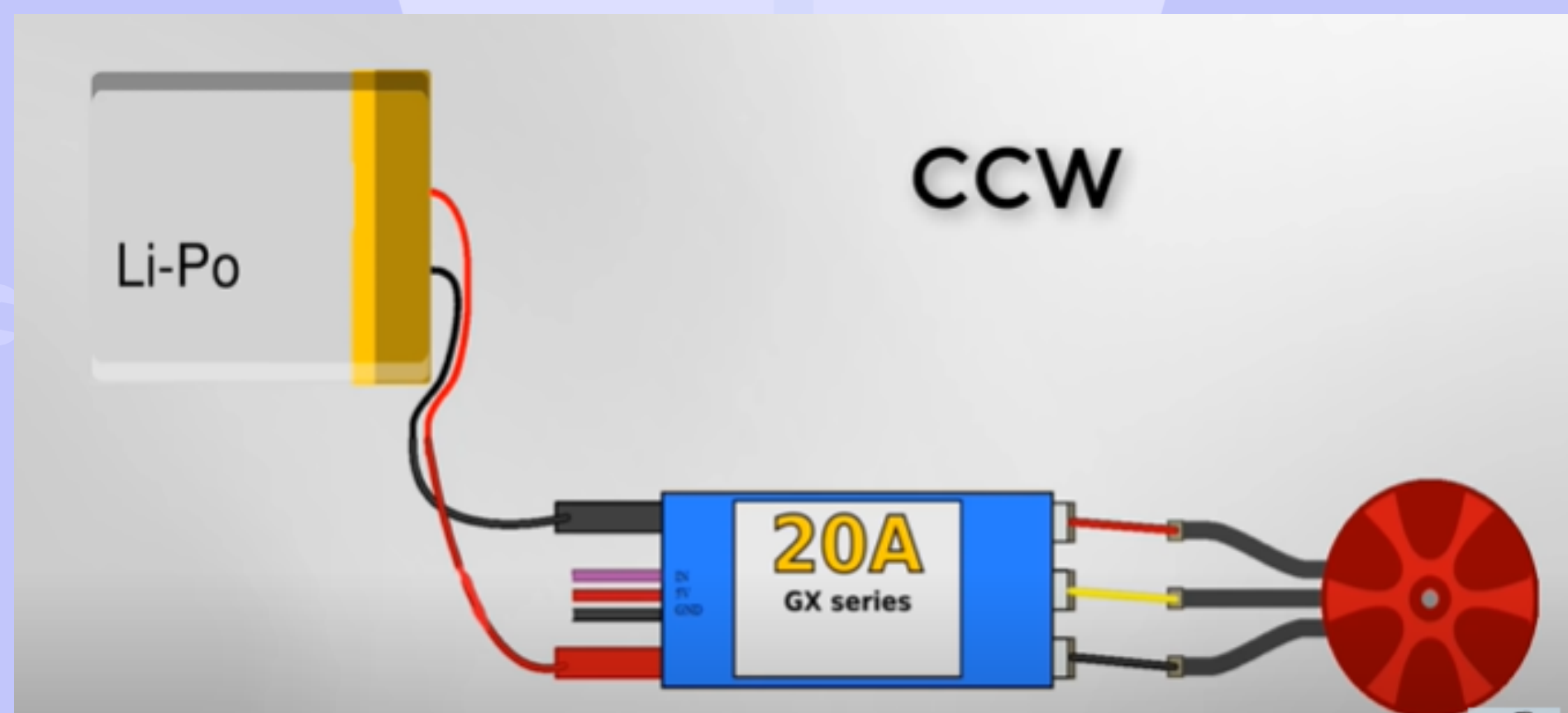
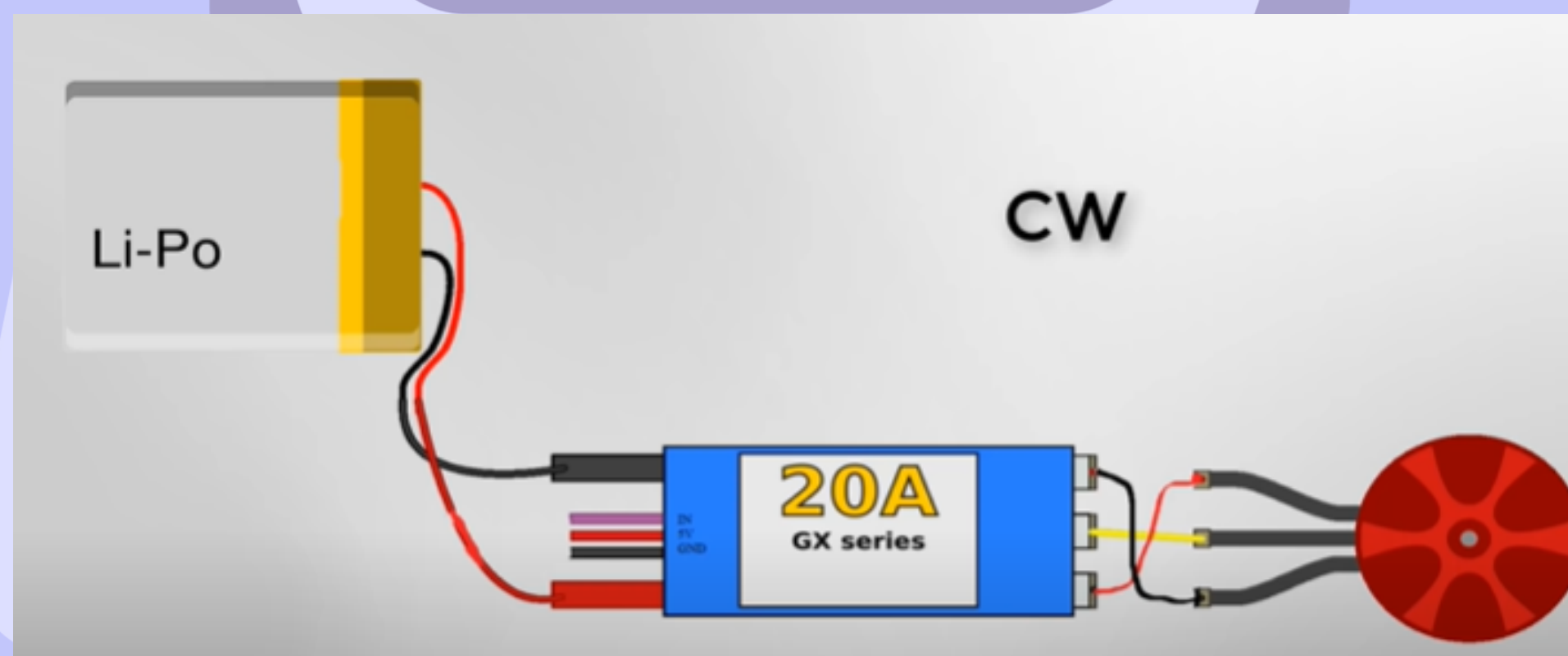
تحتوي على مجموعة من الملفات ومغناطيس  
لتمرير التيار الكهربائي في داخلها والملفات  
تختلف على حسب حجم والكيلو فولط KV.

حتى تتمكن من تشغيل Broch less motor  
نستخدم قطعة ESC يحول الإشارات القادمة من  
البطارية بم يتناسب مع الاشارات المقبولة في  
ال Broch less motor

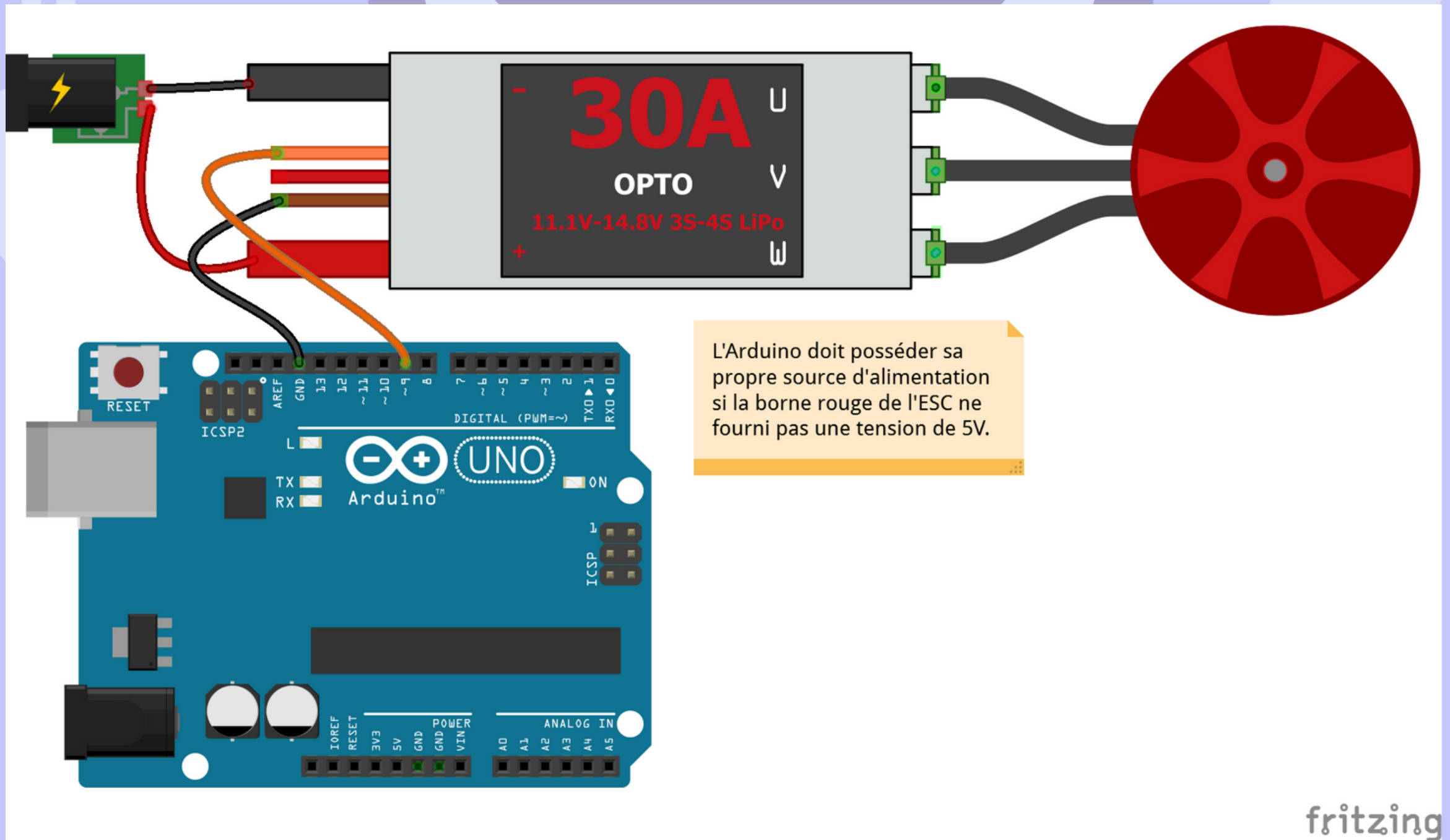
# خطوات تحريك

## Brushless motor

نوصل Li-po ليبو بتري مع CCM/CM  
وايضاً مع Brushless motor



بعد توصيل الاسلاك بأماكنها المناسبة  
نوصلها الان بالبطارية و ب Arduino



# COD

```
#include <Servo.h>
```

```
define MAX_SIGNAL 2000#  
define MIN_SIGNAL 1000#  
define MOTOR_PIN 9#  
;int DELAY = 1000  
;Servo motor  
  
} ()void setup  
;(Serial.begin(9600  
;("...Serial.println("ELECTRONOBS ESC calibration  
;(" ")Serial.println  
;(delay(1500  
;("...Serial.println("Program begin  
;(delay(1000  
;("Serial.println("This program will start the ESC  
  
;(motor.attach(MOTOR_PIN
```

```
Serial.print("Now writing maximum output:
");Serial.print(MAX_SIGNAL);Serial.print(" us in this
case");Serial.print("\n");
Serial.println("Turn on power source, then wait 2
seconds and press any key.");
motor.writeMicroseconds(MAX_SIGNAL);

// Wait for input
while (!Serial.available());
Serial.read();

// Send min output
Serial.println("\n");
Serial.println("\n");
Serial.print("Sending minimum output:
");Serial.print(MIN_SIGNAL);Serial.print(" us in this
case");Serial.print("\n");
motor.writeMicroseconds(MIN_SIGNAL);
```



```
Serial.println("The ESC is calibrated");
Serial.println("----");
Serial.println("Now, type a values between 1000 and 2000
and press enter");
Serial.println("and the motor will start rotating.");
Serial.println("Send 1000 to stop the motor and 2000 for
full throttle");
    }
void loop() {
    if (Serial.available() > 0)
    {
        int DELAY = Serial.parseInt();
        if (DELAY > 999)
        {
            motor.writeMicroseconds(DELAY);
            float SPEED = (DELAY-1000)/10;
            Serial.print("\n");
            Serial.println("Motor speed:"); Serial.print(" ");
            Serial.print(SPEED); Serial.print("%");
        } } }
```