



11.1 chizma. Motorni Arduinoga ulanish sxemasi.

Ushbu amaliy ish sketchi 11.1 listingda keltirilgan. loop () siklida o'zgaruvchan qarshilikning analog qiymati o'qiladi va tar() funksiyasi bilan masshtablab, motorga ulangan MOSFET ga KIM-signal beriladi.

11.1 listing

```
const int MOTOR=9; // MOSFET ulanishi uchun oyoqcha
const int POT=0; // potensimetni ulash uchun AO analogoli kirish
int valpot = 0; // potensimetni qiymatini saqlash uchun o'zgaruvchi
int speedMotor = 0; // yuritma tezligini saqlash uchun o'zgaruvchi
void setup()
{
  pinMode(MOTOR,OUTPUT);
}
void loop ( )
{
  valpot = analogRead(POT); // potensimetr axborotlarini o'qishda
  // 0-255 oraliqqa qiymatlarni masshtablanadi
  speedMotor=map(valpot,0,1023,0,255);
  //KIM ning yangi qiymatini o'rnatish
  analogWrite(MOTOR,speedMotor);
  delay(1000); // sokinlik
}
```

Ulanish tartibi:

1. Arduino platasiga 11.1 sxemadagidek elementlar ulanadi.
2. Arduino platasiga 11.1 listingdan sketch yuklanadi.
3. O'zgaruvchan qarshilik qiymatini o'zgartirib motorning aylanish tezligini o'zgartiramiz.

Mavzu doirasidan qo'shimcha savollar.

1. Motorni soat strelkasi bo'yicha va soat strelkasiga teskari harakatlantiring.
2. Motorni button yordamida boshqaring.
3. Tranzistor nima?