

Arduino电机驱动板快速上手教程

使用前准备

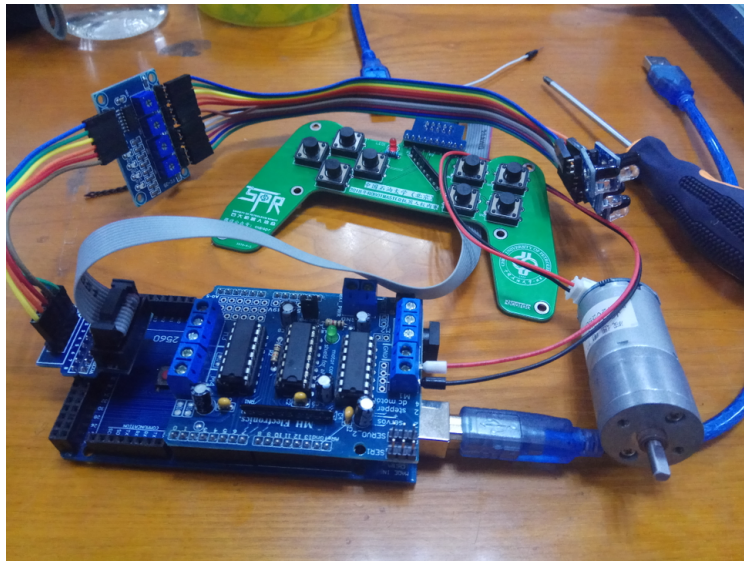
程序使用说明

注意事项

使用前准备

- 将电机线连接到Arduino驱动板上（M1端口，这里只使用了一个电机）。
- 下载例程。
- 程序源码链接:

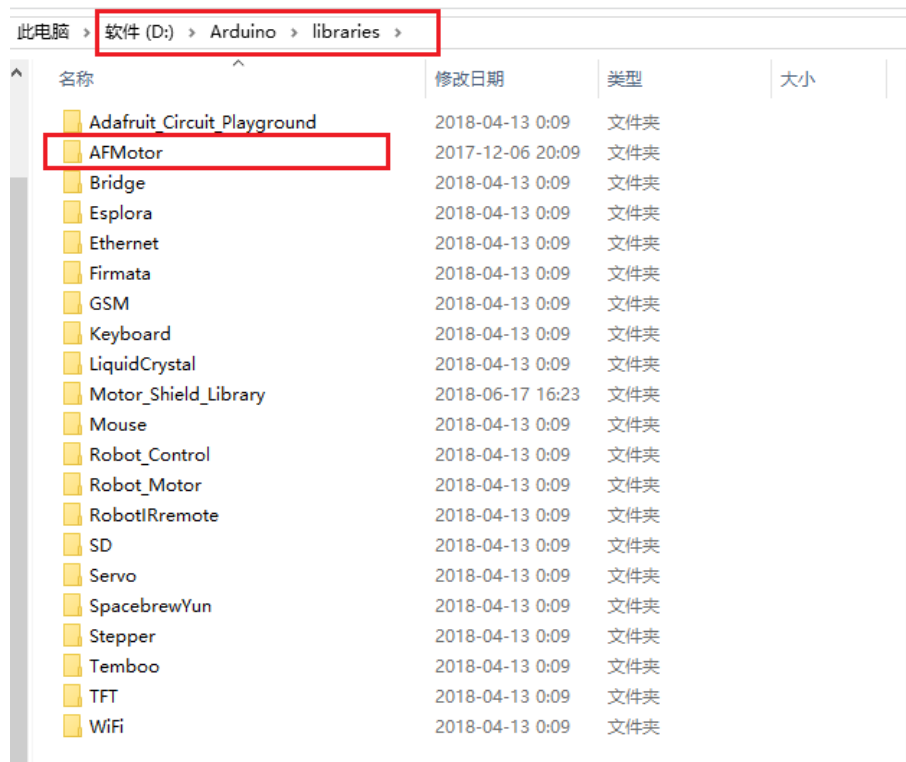
<https://pan.baidu.com/s/11EbPFIEPorOjgwS98srUjA> 提取码: j6vj



电机端口连线示意图

程序使用说明

1. 将AFMotor压缩包解压后放到Arduino软件的如下安装目录中



2. 添加头文件

```
1 #include <AFMotor.h>
```

3. 实例化电机对象（四个电机）

```
3 AF_DCMotor motor1(1);  
4 AF_DCMotor motor2(2);  
5 AF_DCMotor motor3(3);  
6 AF_DCMotor motor4(4);
```

AF_DCMotor motor(x), motor为自定义变量, x表示电机的端口（板子上有标识），与实际连接相对应。

4. 电机速度方向设置

```
13 void loop() {  
14     // put your main code here, to run repeatedly:  
15     motor1.run(FORWARD);  
16     motor1.setSpeed(120);  
17     delay(2000);  
18     motor1.run(BACKWARD);  
19     motor1.setSpeed(120);  
20     delay(2000);  
21     motor1.run(RELEASE);  
22     delay(2000);  
23 }
```

这里使用驱动上的电机端口1做演示。

电机可以设置速度和方向。

`motor1.run(x)`, `x`有三个值, FORWARD: 向前, BACKWARD: 向后, RELEASE: 停止。

`motor1.setSpeed(x)`, `x`代表电机的速度, 范围0~255, 255为最大速度。

注意事项

- 电机需要使用电池供电, 否则速度很小。
- 使用USB供电, 供电不足, 电机速度较小, 只使用一个电机测试。