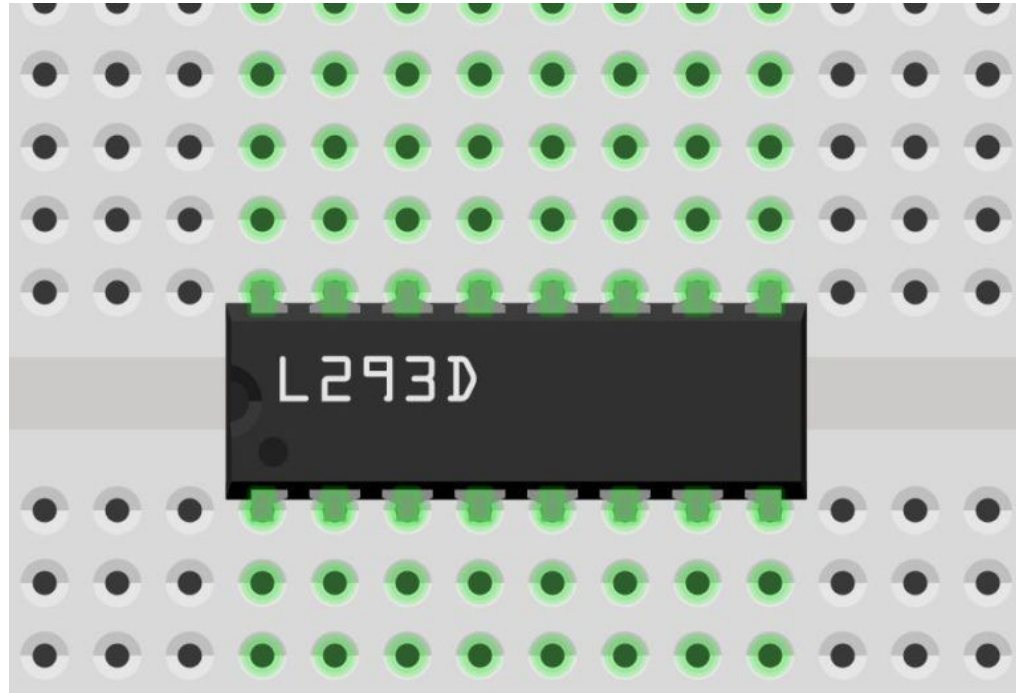


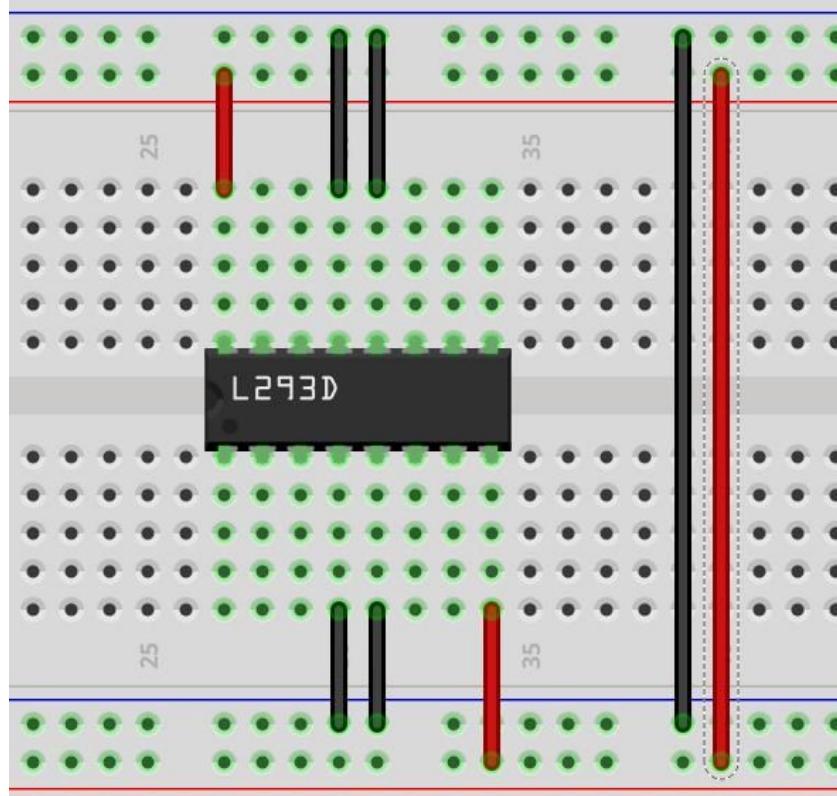


fritzing

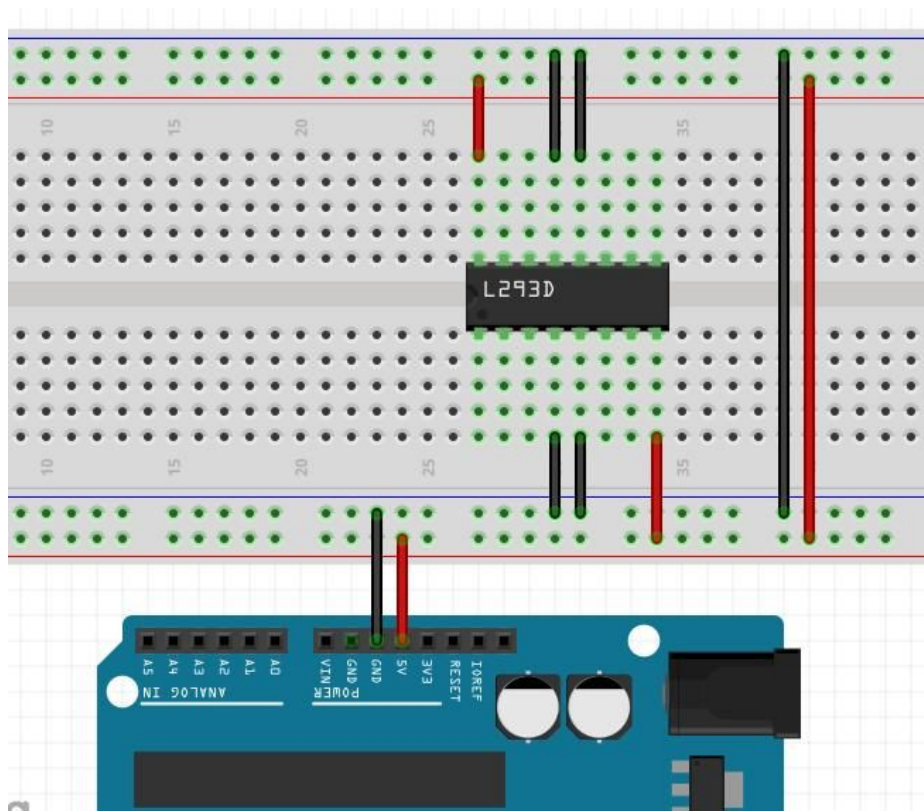
Vamos começar posicionando o L293D na Protoboard. Um dos dois lados possui uma meia circunferência, que serve de referência – a partir dela leia os pinos descritos lá no começo:



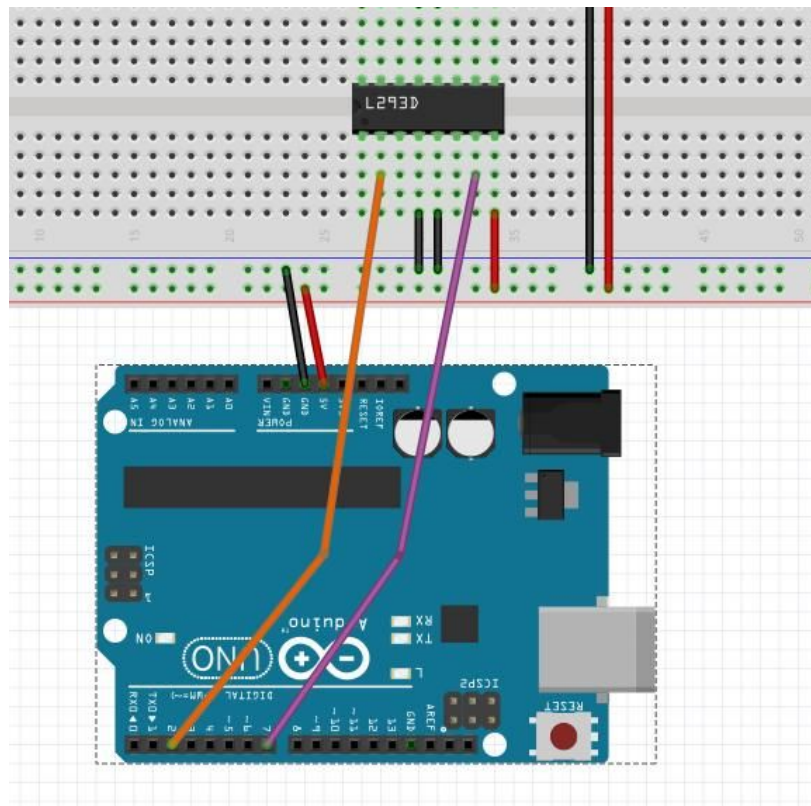
Vamos conectar com os cabos Jumpers os pinos do L293D e Protoboard, começando pela alimentação: quatro cabos pretos conectam os pinos GND do L293D aos pólos negativos da Protoboard e mais um para conectar os dois pólos negativos da mesma. Para o VCC (cabos vermelhos) temos o mesmo esquema, exceto por termos apenas dois cabos VCC conectando o L293D com a Protoboard:



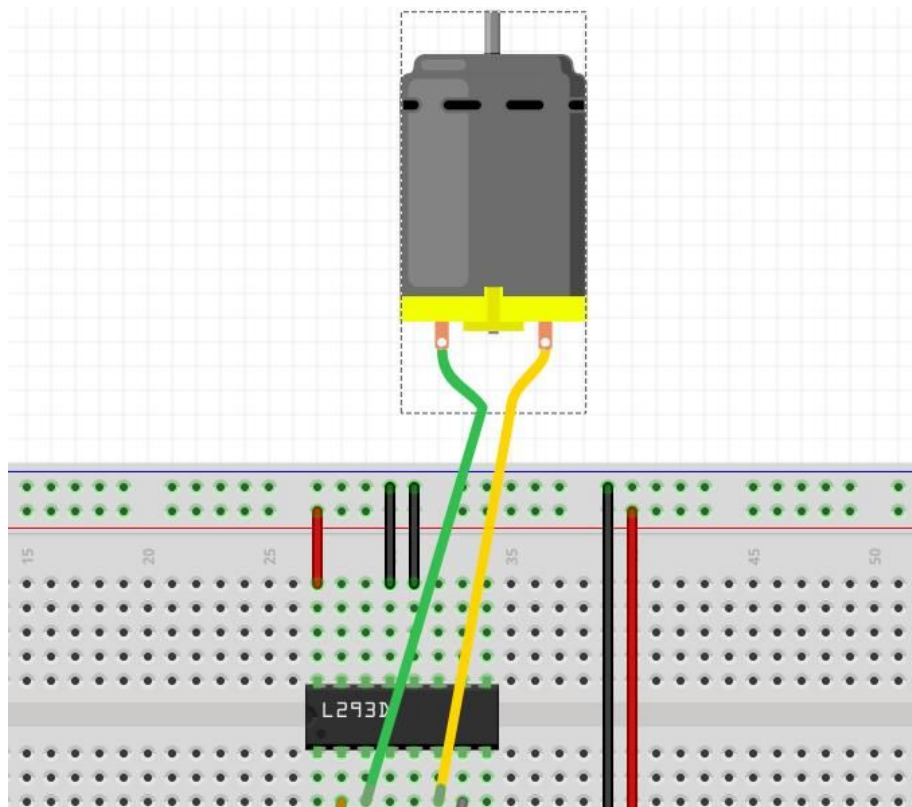
Agora só precisamos conectar uma das extremidades da Protoboard com o Arduino:



Logo após isso vamos conectar os dois pinos INPUTS do L293D com a placa Arduino. O INPUT 1 do L293D será conectado ao pino 2 (cabo laranja) do Arduino e o INPUT 2, ao pino 7 (cabo lilás):



Por último, mas não menos importante, temos o motor DC. Vamos conectar cada fio com um pino OUTPUT do L293D, dessa forma:



A montagem completa fica assim:

