

Moteur

Aperçu

Ce cours utilise le l2933d pour contrôler la rotation avant et arrière du moteur

Matériel expérimental :

Arduino uno *1

Moteur*1

L293D *1

Alimentation de la planche à pain *1

Planche à pain *1

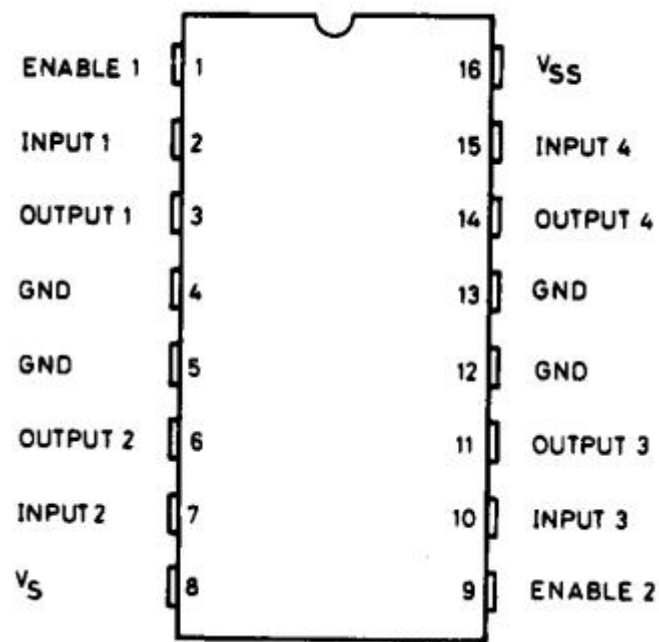
Adaptateur 9V 1A *1

Ligne DuPont

Présentation du produit:

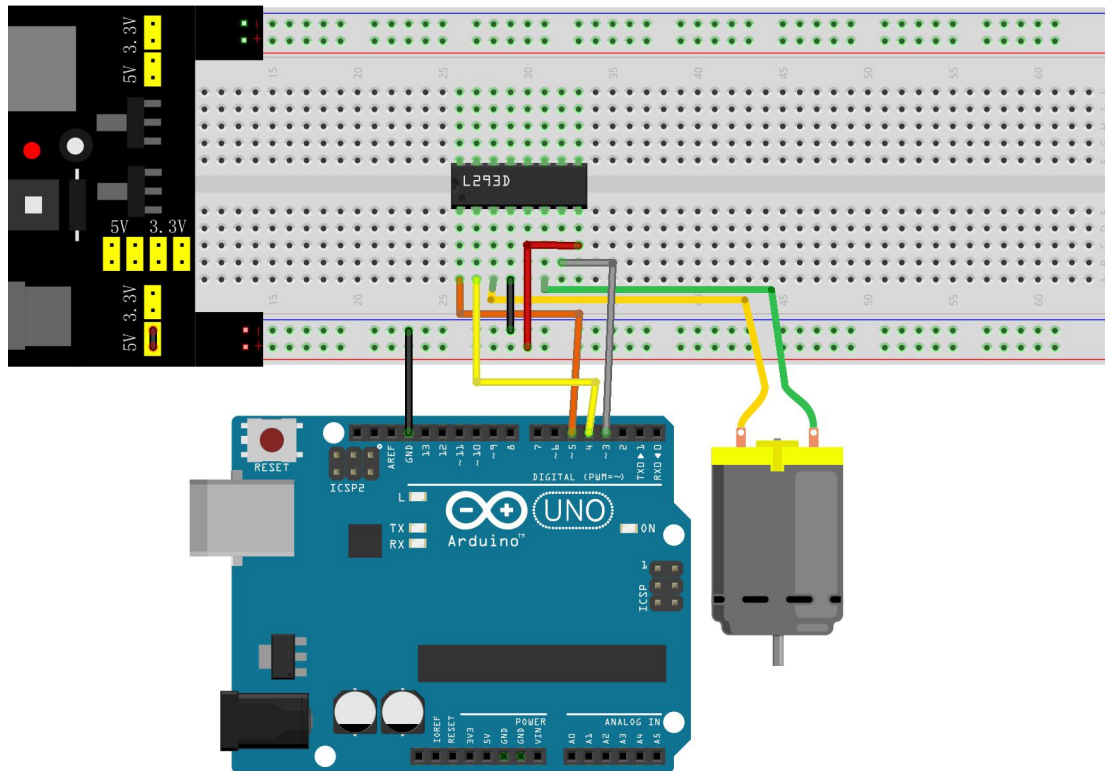


Comment utiliser un moteur DC: Lorsqu'une tension CC est appliquée aux deux extrémités du moteur, le moteur tourne. Lorsque des tensions dans des directions différentes sont appliquées aux deux extrémités, le moteur tournera dans des directions différentes.



L293D est une très bonne puce pour le contrôle moteur. Il peut contrôler deux moteurs en même temps. Puisque nous ne contrôlons qu'un seul moteur, nous utilisons principalement la partie gauche, et la partie droite peut être connectée au deuxième moteur

Schéma de câblage :



Exemple de code :

```

void setup() {
  // put your setup code here, to run once:
  pinMode(3, OUTPUT);
  pinMode(4, OUTPUT);
  pinMode(5, OUTPUT);
}

void loop() {
  // put your main code here, to run repeatedly:
  Clockwise();
  delay(3000);
  anticlockwise();
  delay(3000);
}

void Clockwise() {
  digitalWrite(3, HIGH);
  digitalWrite(4, LOW);
  analogWrite(5, 240); //240 is the speed value, which can be written to 0-255

```

```
}
```

```
void anticlockwise() {  
    digitalWrite(3, LOW);  
    digitalWrite(4, HIGH);  
    analogWrite(5, 240);  
}
```

résultat expérimental :

Le moteur change le sens de rotation toutes les trois secondes

