

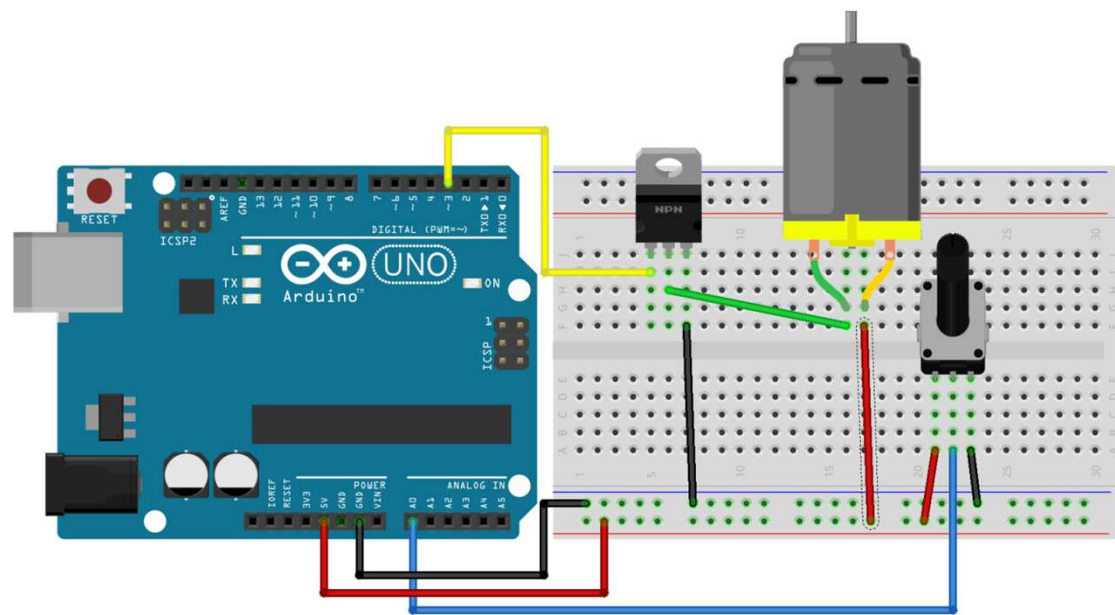
fritzing

```
const int motorDC = 3; //Motor DC en PIN 3
int i;
```

```
void setup() {
  pinMode(motorDC, OUTPUT); //Definimos PIN de salida al Motor DC
}
```

```
void loop()
{
  for ( i = 0; i <= 255 ; i=i+5 ) {
    analogWrite(motorDC,i);
    delay(25);    //Bucle de subida de velocidad
  }

  for ( i = 255 ; i >= 0; i=i-5 ) {
    analogWrite(motorDC,i);
    delay(25);    //Bucle de bajada de velocidad
  }
}
```



```
const int pot = A0;           //Potenciómetro en PIN A0 fritzing
const int motorDC = 3;        //Motor DC en el PIN 3
int velocidad = 0;

void setup(){
  pinMode(motorDC, OUTPUT);    //Definimos PIN de salida al Motor DC
  pinMode(pot, INPUT);         //Definimos PIN entrada del potenciómetro
}

void loop()
{
  int pot_value = analogRead(pot);           //Leemos posición del
  potenciómetro
  velocidad = map (pot_value,1023,0,255,0);    //Mapeamos valores de 0-1023 a
  0-255 para PWM
  analogWrite(motorDC,velocidad);             //Velocidad de motorDC según valor de
  potenciómetro
  delay(20)                                   // Breve pausa para no saturar la entrada analógica
}
```