Consideraciones de la prueba 1 de los motores:

* Driver comprado en Amazon en el link: <https://www.amazon.com/ICQUANZX-Gimbal-Controller-Current-Brushless/dp/B081CSQCYX/ref=pd_day0_5?pd_rd_w=PheDg&pf_rd_p=8ca997d7-1ea0-4c8f-9e14-a6d756b83e30&pf_rd_r=0DVM4ADED7TYWBHMKTFN&pd_rd_r=fb61b7ae-aa69-4dc9-906e-c23c821e2d7e&pd_rd_wg=A2kLu&pd_rd_i=B081CSQCYX&psc=1>. Ese driver es el mismo que se encuentra en el link <https://www.ebay.com/itm/124316900944>. En éste segundo link está la guía para grabar programa en ese driver, ese documento guía ya está en esta carpeta con el nombre guia\_subir\_programa\_driver\_motores.pdf
* Se utilizaron dos motores, las características de estos motores están en los documentos pdf que se encuentran en la carpeta Datasheet\_motores\_utilizados
* Se utilizó una fuente conmutada de 24V-10A
* Se utilizó un regulador de voltaje LM317 para alimentar el motor pequeño que funciona con 6V
* Los cables de los caimanes que se utilizaron se empezaron a derretir cuando se conectó el motor grande; se deben hacer unos caimanes
* La alimentación del driver puede ser hasta 30V, el cable rojo es positivo, y el cable negro es tierra
* Las bobinas de los dos motores presentan continuidad, no es que haya corto, la configuración de estos motores es así
* El motor pequeño presentó un rango de posición aproximadamente de 100°
* Se utilizó un potenciómetro para controlar la posición del motor
* El motor grande no se pudo probar bien debido al derretimiento de los cables de los caimanes
* El arduino que tiene el driver de los motores es un Arduino Pro
* El driver se conectó por puerto USB al computador y al mismo tiempo también se conectó la fuente conmutada a la alimentación (potencia) del driver, cable rojo positivo y cable negro tierra
* El motor se conectó al puerto que está más alejado de la alimentación del driver
* Se trabajó en lazo abierto, los sensores no se utilizaron
* En el siguiente link se puede apreciar la conexión del driver: <https://www.youtube.com/watch?v=VPeVrJcTTNg&t=31s>
* En el siguiente link está el video y ahí se indica dónde descargar el código con el que se trabajó, y que ya está en esta carpeta con el nombre codigo\_driver.txt <https://www.youtube.com/watch?v=_aAwbQtJsLo&t=101s>
* El video del Alemán Skyentific está en el link <https://www.youtube.com/watch?v=-mLuU1Nscu4&t=615s>