

## **Controlador de Motores L298N (Verde)**



## Descripción:

La base de este módulo es el circuito integrado L298N, el cual es un doble puente H.

Este es capaz de manejar niveles altos voltaje y de corriente, además de estar diseñado para soportar cargas inductivas tales como relés, solenoides, motores de corriente continua y motores paso a paso. Este tipo de cargas las soporta

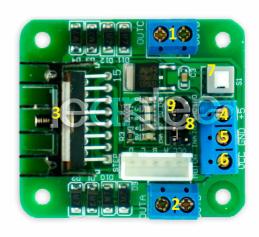
gracias a unos diodos, los cuales absorben las corrientes inversas que producen estas cargas.

Dispone de dos puentes para habilitar o deshabilitar las salidas independientemente de las señales de entrada. También incorpora un interruptor para la conexión y desconexión de toda la placa.

Otra de las cosas muy útiles de la que dispone, es un regulador 7805, el cual, estabiliza la tensión de entrada de la placa a 5V y la entrega por una salida.

### Descripción de las partes del Driver:

- -1: Conector para la salida C y D.
- -2: Conector para la salida A y B.
- -3: Driver L298N.
- -4: Salida de 5V.
- -5: GND
- -6: VCC



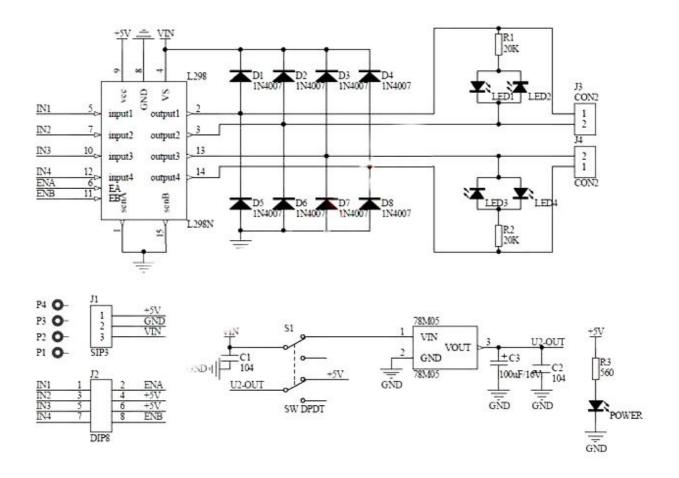


- -7: Interruptor
- -8: Pines para el control del driver.
- **-9:** Pines para el activar o desavilitar el driver para el control por PWM.

#### Características electrónicas:

- -Driver: L298N.
- -Tensión de alimentación del driver: 6-48V
- -Intensidad máxima de cada canal del driver: 2A.
- -Salida lógica de 5V.
- -Potencia máxima 25W, a una temperatura de 75ºC.
- -Temperatura de trabajo: -25ºC a 130ºC.
- -Peso aproximado de módulo: 48g.

# Esquema electrónico:



www.leantec.es store@leantec.es



# Ejemplo de conexión:

**-Vcc:** Tensión a la que van a funcionar los motores.

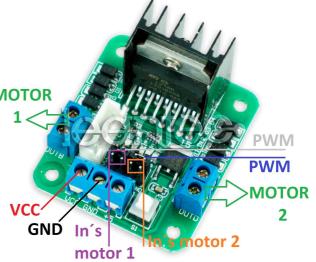
#### -Gnd.

- In's motor 1: Pines para el control de giro MOTOR del motor 1.

- In's motor 2: Pines para el control de giro del motor 2.

-PWM 1: Control de velocidad del motor 1.

-PWM 2: Control de velocidad del motor 2.



<u>www.leantec.es</u> store@leantec.es