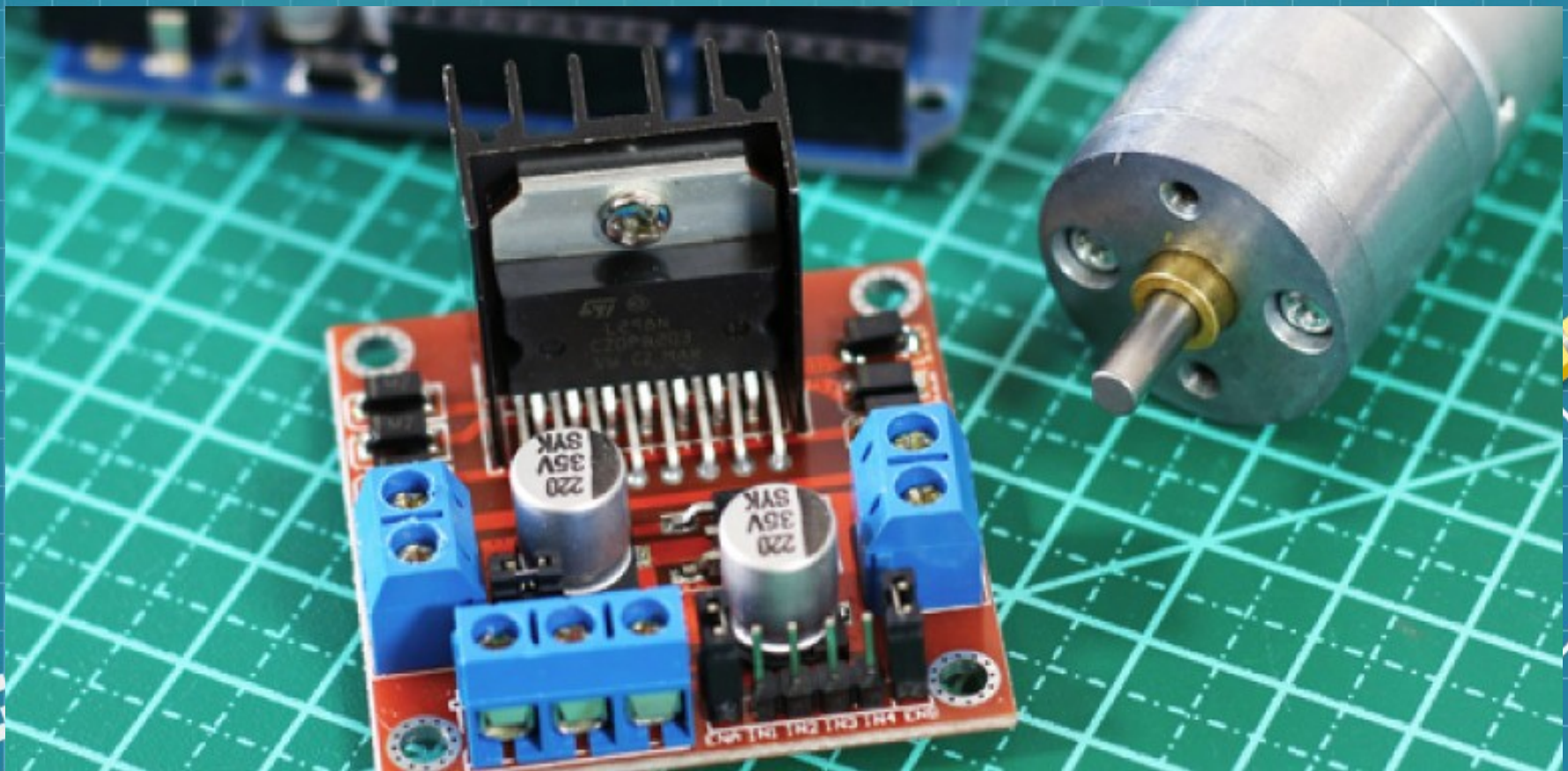


# Motor DC com Driver Ponte H L298N





# ESPECIFICAÇÕES PONTE H L298N:

Tensão de Operação: 4~35v

Chip: ST L298N (Datasheet)

Controle de 2 motores DC ou 1 motor de passo

Corrente de Operação máxima: 2A por canal ou 4A max

Tensão lógica: 5v

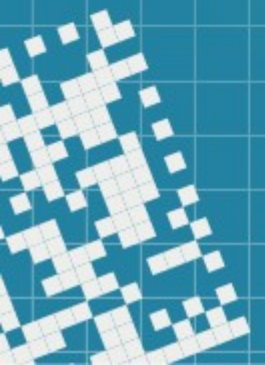
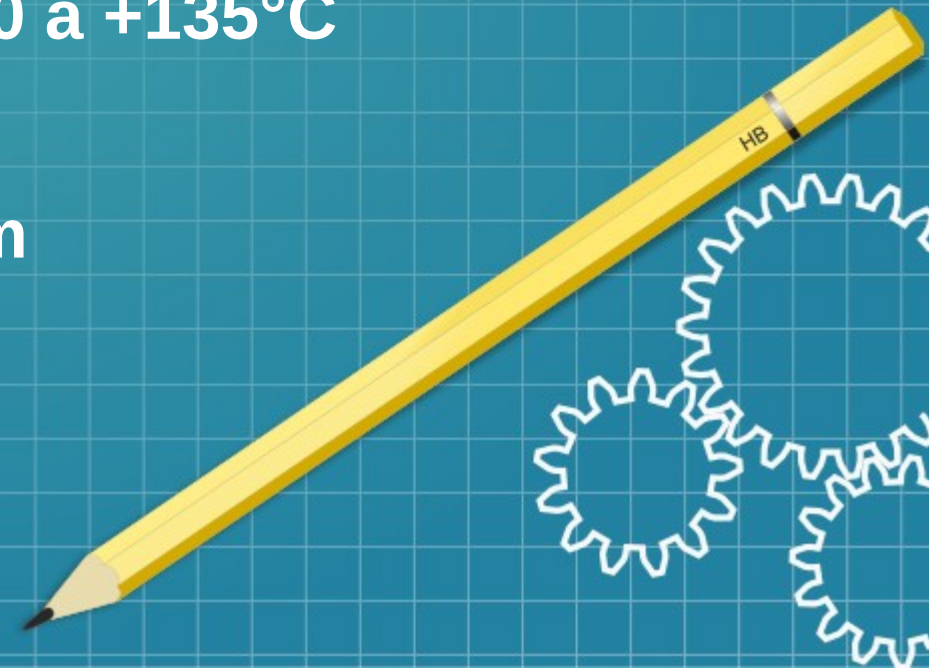
Corrente lógica: 0~36mA

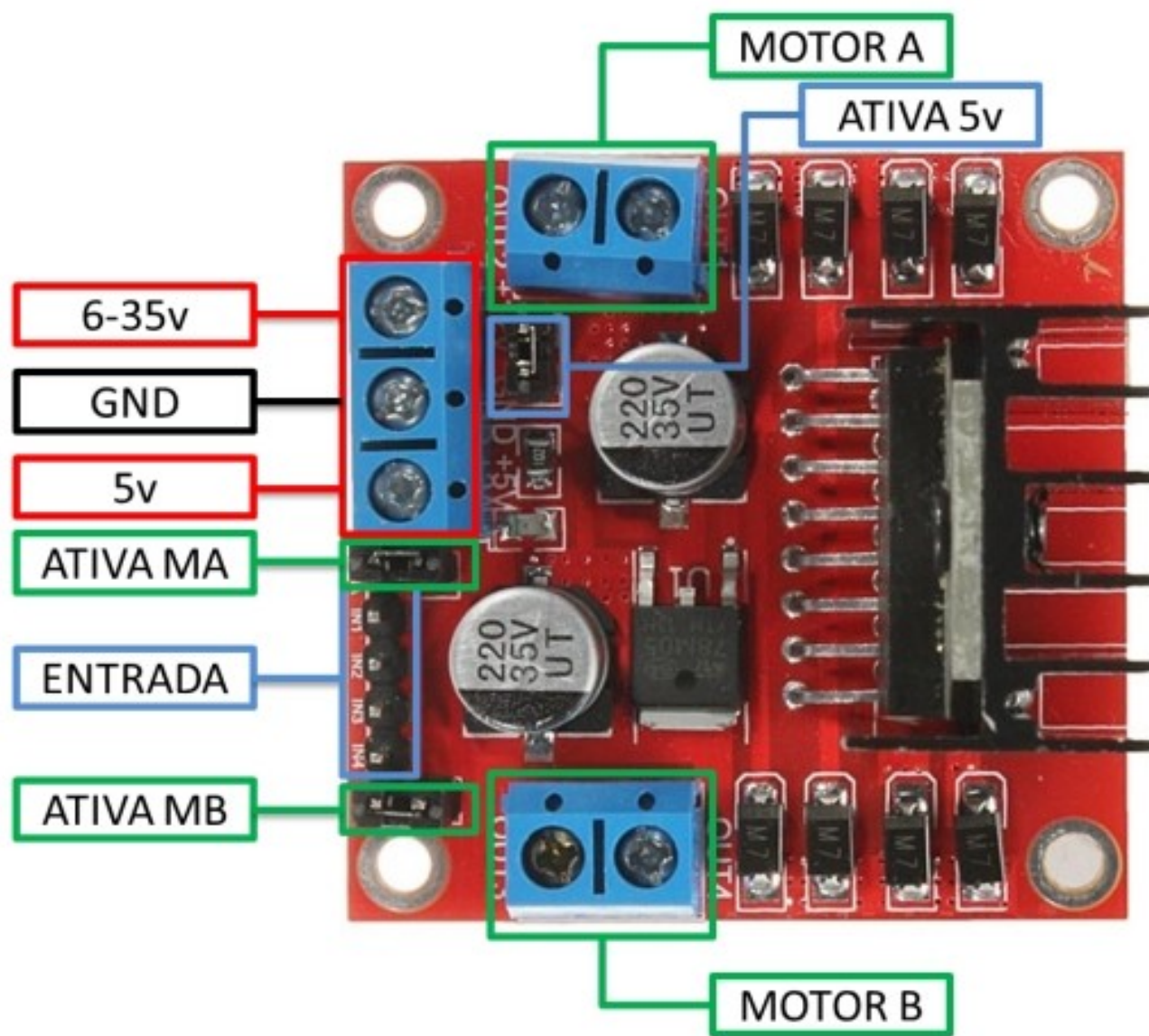
Limites de Temperatura: -20 a +135°C

Potência Máxima: 25W

Dimensões: 43 x 43 x 27mm

Peso: 30g







Ativação do Motor A através dos pinos IN1 e IN2. O mesmo esquema pode ser aplicado aos pinos IN3 e IN4, que controlam o Motor B

MOTOR	IN1	IN2
HORÁRIO	5v	GND
ANTI-HORÁRIO	GND	5v
PONTO MORTO	GND	GND
FREIO	5v	5v



# Leia



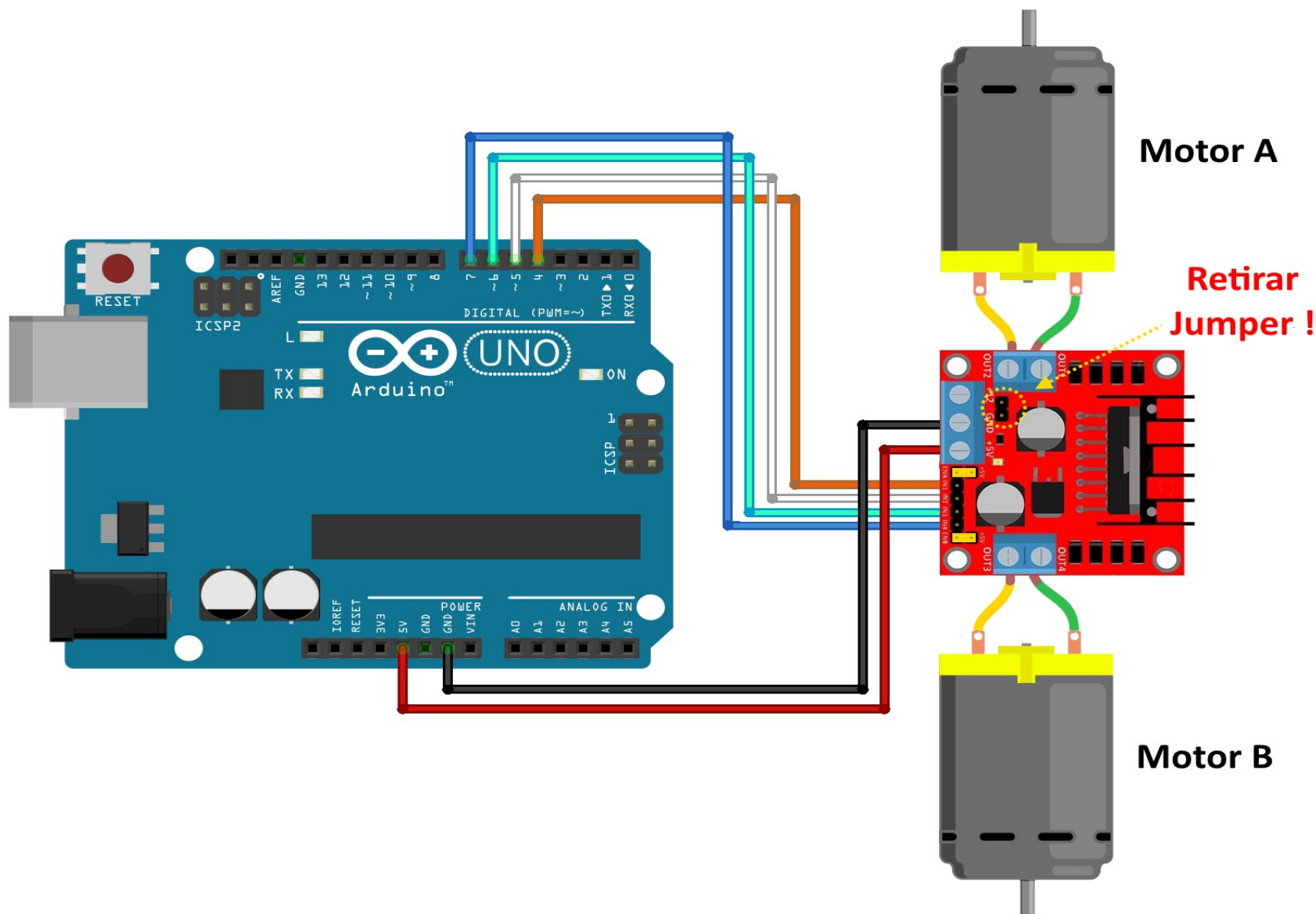
[https://www.robocore.net/modules.php?name=RC\\_Tutoriais&id=243](https://www.robocore.net/modules.php?name=RC_Tutoriais&id=243)

<https://www.filipeflop.com/blog/motor-dc-arduino-ponte-h-l298n/>



# Alimentado com arduino

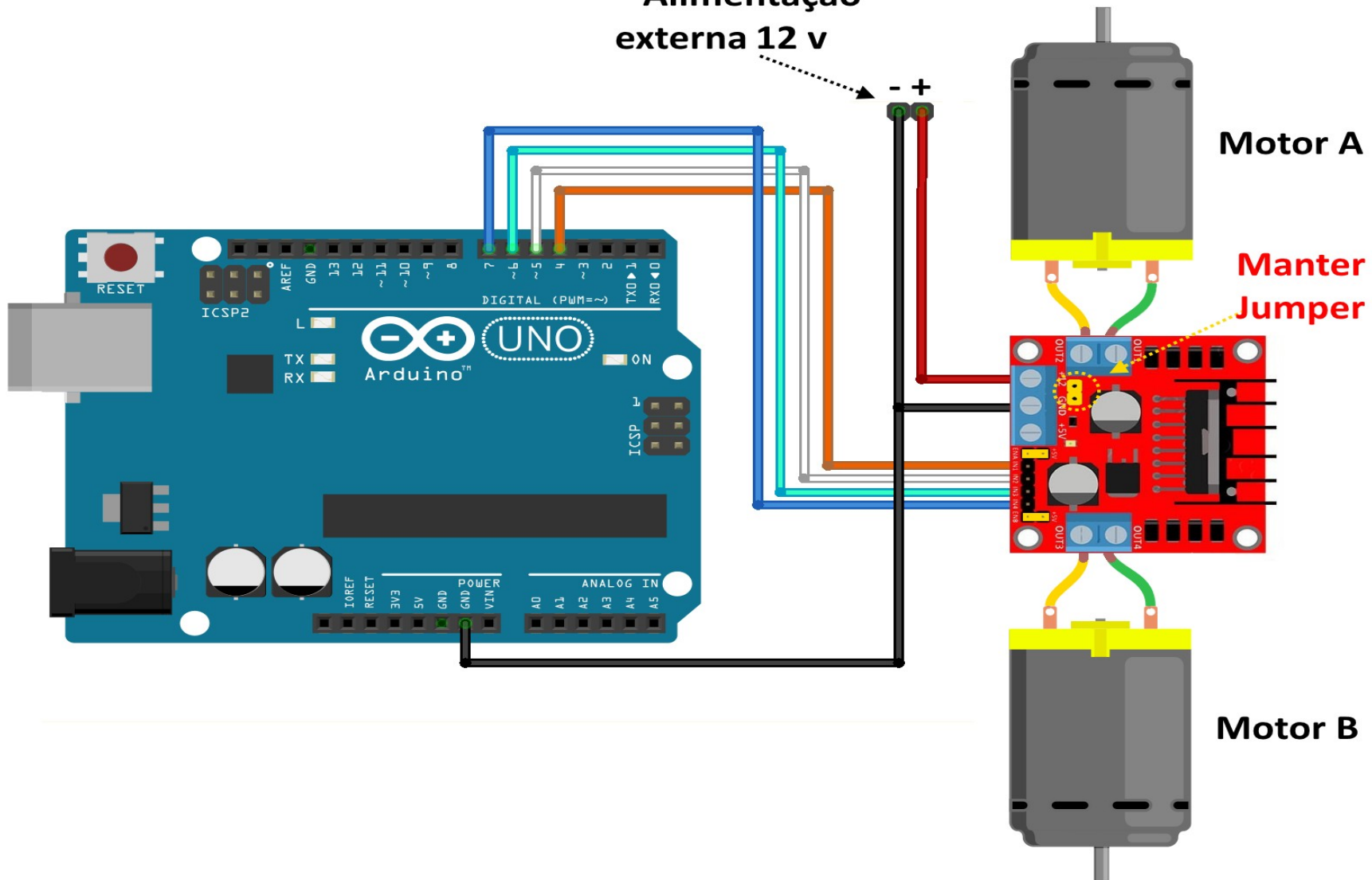
Sem o Jumper em (Ativa 5V).



# Alimentação externa

Manter o Jumper em (A5V).


Alimentação  
externa 12 v



```
1 //Programa : Controle 2 motores DC usando Ponte H L298N
2 //Autor : FILIPEFLOP
3
4 //Definicoes pinos Arduino ligados a entrada da Ponte H
5 int IN1 = 4;
6 int IN2 = 5;
7 int IN3 = 6;
8 int IN4 = 7;
9
10 void setup()
11 {
12     //Define os pinos como saida
13     pinMode(IN1, OUTPUT);
14     pinMode(IN2, OUTPUT);
15     pinMode(IN3, OUTPUT);
16     pinMode(IN4, OUTPUT);
17 }
18
19 void loop()
20 {
21     //Gira o Motor A no sentido horario
22     digitalWrite(IN1, HIGH);
23     digitalWrite(IN2, LOW);
24     delay(2000);
25     //Para o motor A
26     digitalWrite(IN1, HIGH);
27     digitalWrite(IN2, HIGH);
28     delay(500);
29     //Gira o Motor B no sentido horario
30     digitalWrite(IN3, HIGH);
31     digitalWrite(IN4, LOW);
32     delay(2000);
33     //Para o motor B
34     digitalWrite(IN3, HIGH);
35     digitalWrite(IN4, HIGH);
36     delay(500);
37 }
```







```
37  
38 //Gira o Motor A no sentido anti-horario  
39 digitalWrite(IN1, LOW);  
40 digitalWrite(IN2, HIGH);  
41 delay(2000);  
42 //Para o motor A  
43 digitalWrite(IN1, HIGH);  
44 digitalWrite(IN2, HIGH);  
45 delay(500);  
46 //Gira o Motor B no sentido anti-horario  
47 digitalWrite(IN3, LOW);  
48 digitalWrite(IN4, HIGH);  
49 delay(2000);  
50 //Para o motor B  
51 digitalWrite(IN3, HIGH);  
52 digitalWrite(IN4, HIGH);  
53 delay(500);  
54 }
```

Site do código fonte

<https://www.filipeflop.com/blog/motor-dc-arduino-ponte-h-l298n/>

Adilson Thomsen

