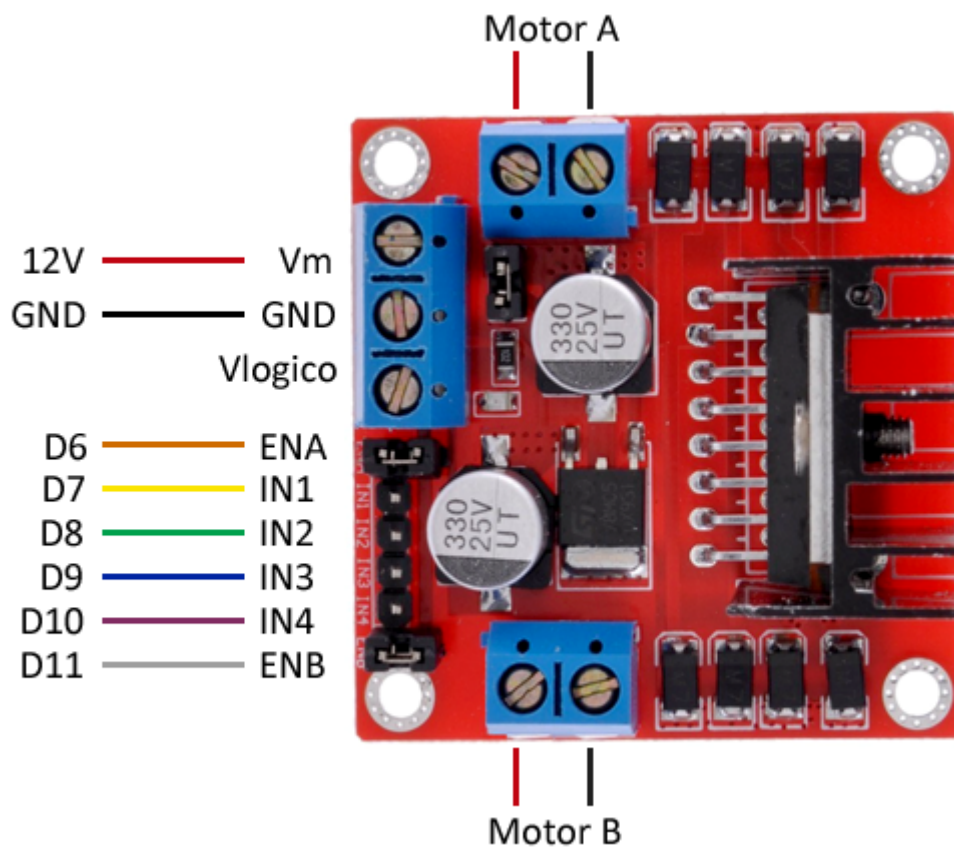


# MOTOR



## Conexiones

Si quereis usar un motor, no se puede conectar directamente al Arduino, necesita el LM298N y las pilas.



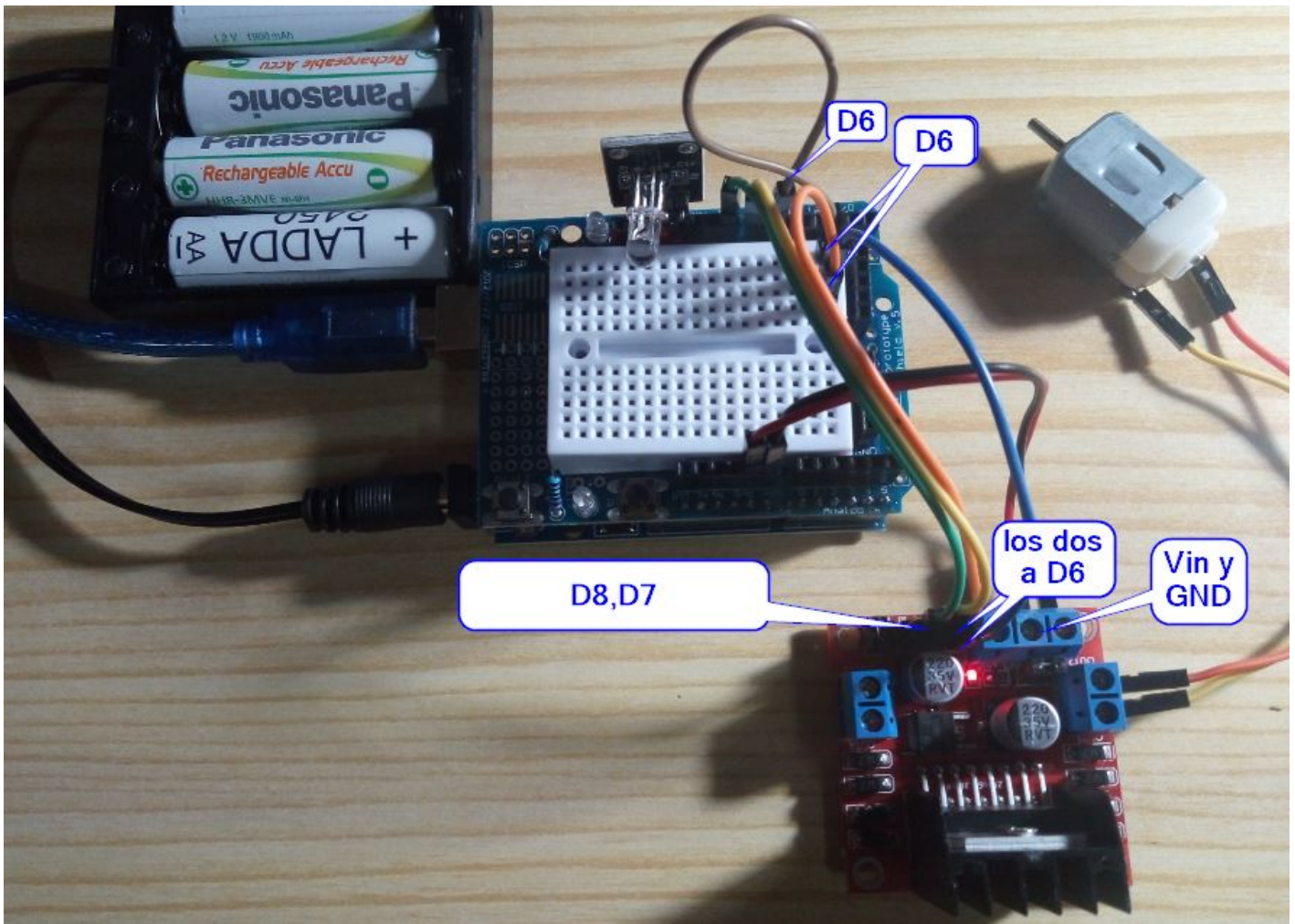
CC-BY-NC [Luis Llamas](#)

Aunque se puede usar dos motores, nosotros sólo vamos a usar el Motor A, D6, D7 y D8 con estas conexiones:

- Motor A al motor

- Vm al Vin del ARDUINO
- GND al GND del ARDUINO
- ENA al D6 **OJO SON DOS PINES** quitaremos el jumper y conectaremos los dos al D6 para ello usaremos la Protoboard
- IN1 al D7
- IN2 al D8

También usaremos el [LedRGB con las mismas conexiones que se usaron en esta página](#) para visualizar el giro

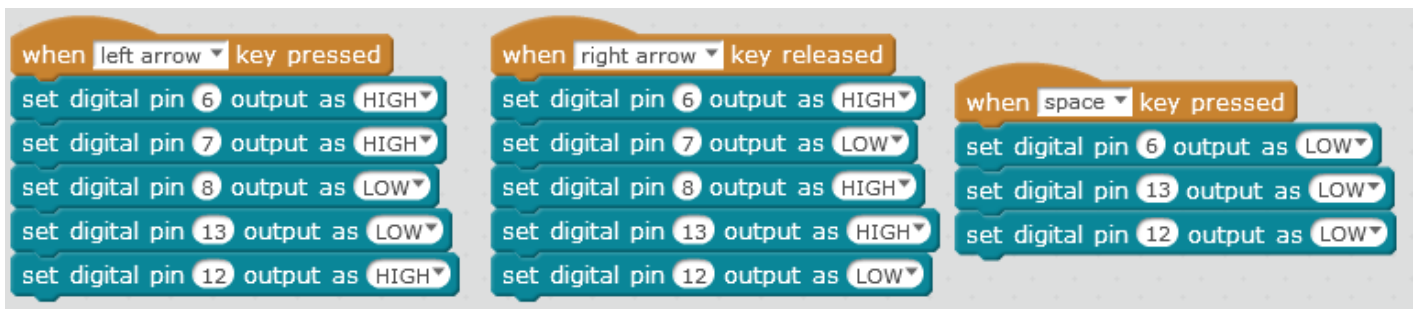


## Programamos

El funcionamiento es muy sencillo:

- D6=high D7=high D8=low giro en un sentido
- D6=high D7=low D8=high giro en el otro sentido
- D6=low stop

Pondremos los pines 12 y 13 en algo en un sentido y en otro para visualizar el giro en el LED RGB:



# Jugamos

Pulsamos la tecla ← o la tecla → para funcionar el motor, paramos con la tecla espacio

Revision #1

Created 1 February 2022 12:22:29 by Equipo CATEDU

Updated 1 February 2022 12:22:29 by Equipo CATEDU