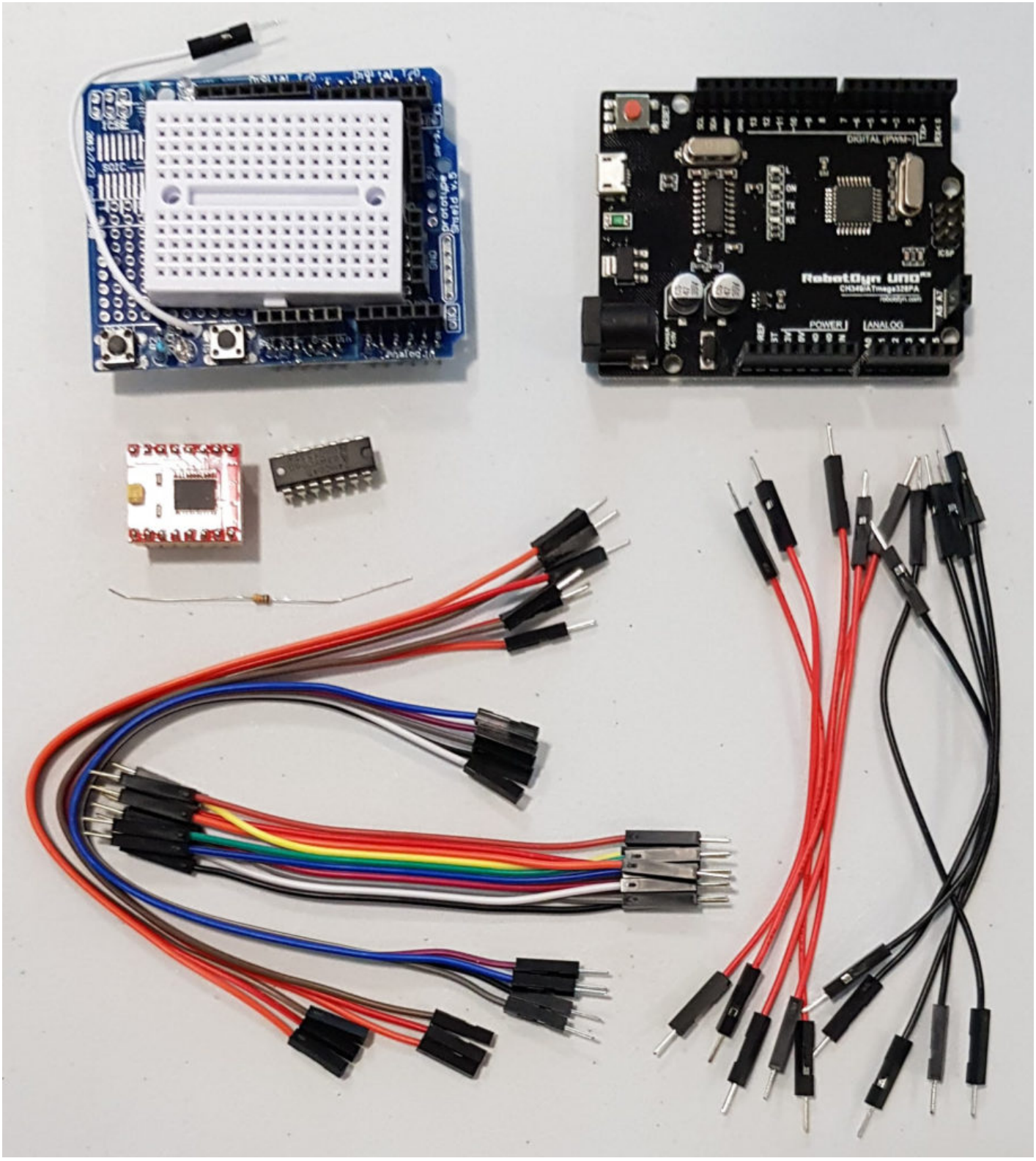
3.4 Cableado motores

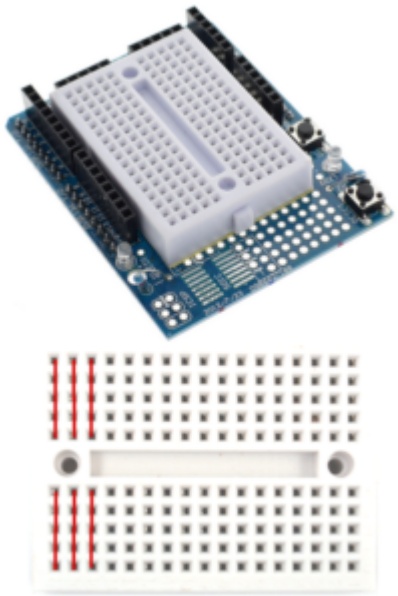
Tenemos el Robodyn, el escudo Protoboard, cables, el driver motor B6612FNG, el 7404 y una R10k

Copyright 2026



Fuente: https://mclon.org Maria L CC-BY-SA

Recuerda que la placa protoboard, los agujeros están conectados verticalmente a ambos lados, es decir lo rojo está conectado:

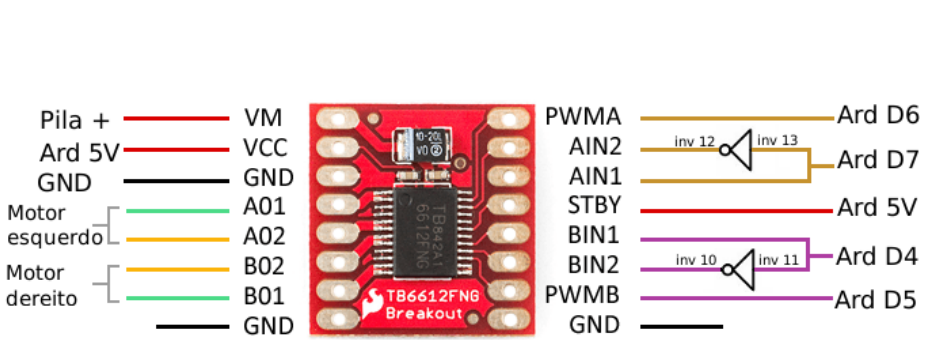


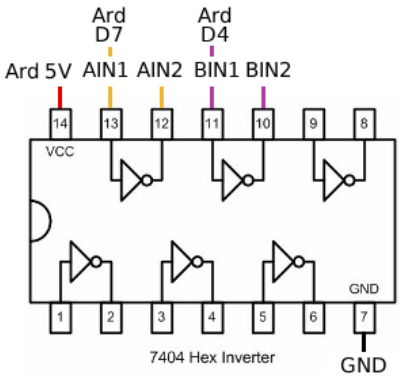
Fuente: https://mclon.org Maria L CC-BY-SA

En https://tecnoloxia.org/mclon/electronica/protoshield/ tienes unos consejos para realizar correctamente las conexiones.

3.4.1 Driver motor B6612FNG y 7404

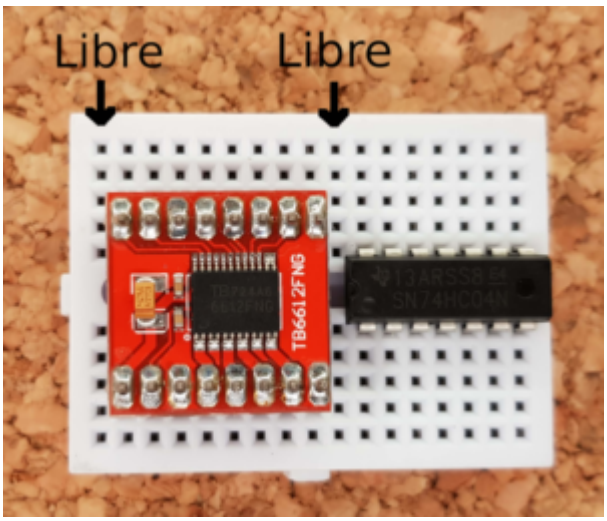
Vamos a conectar este esquema





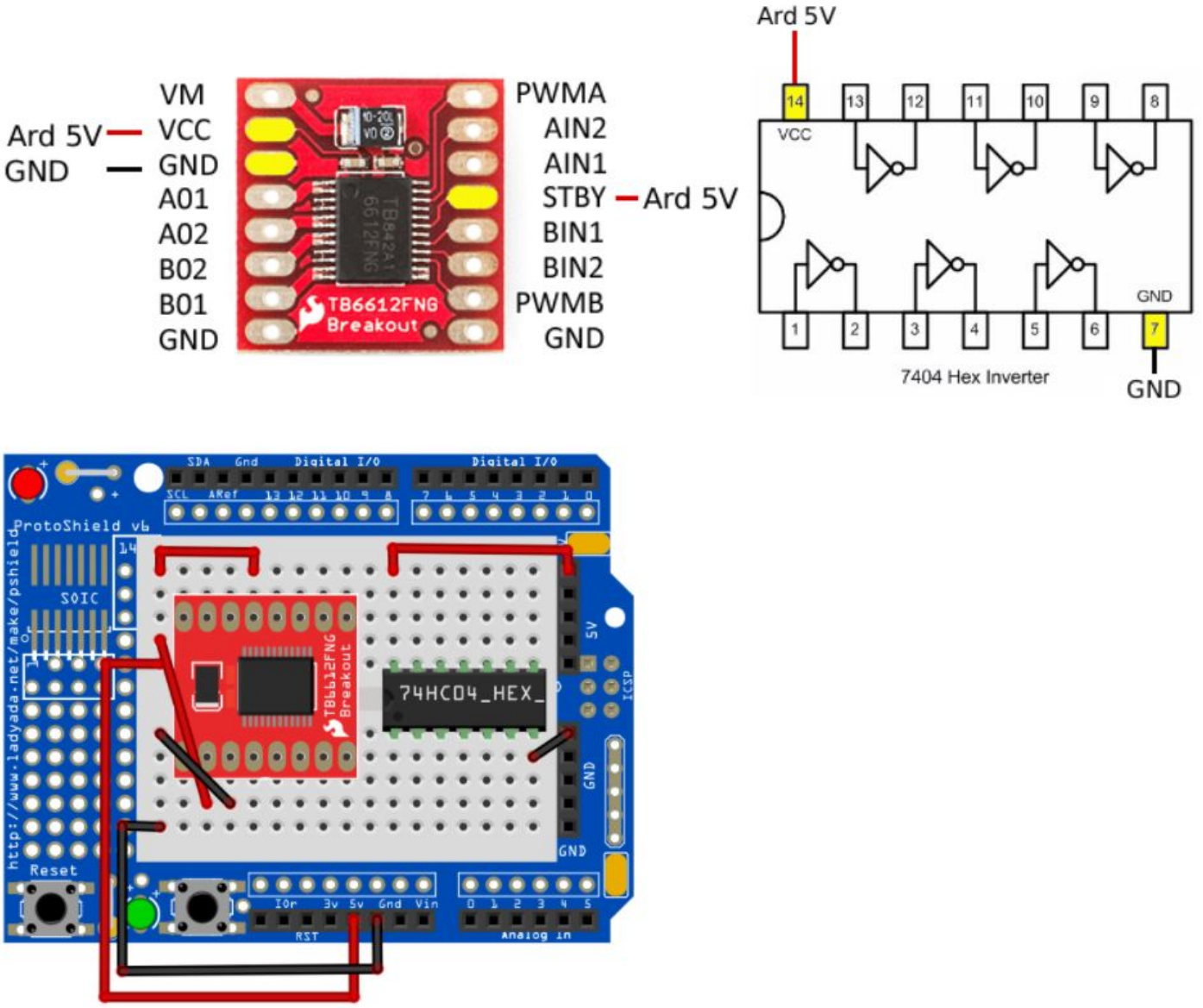
Fuente: https://mclon.org Maria L CC-BY-SA

Conecta los chips **dejando dos columnas libres** tal y como indica la figura, y conectamos Vcc y GND en la columna libre de la izquierda:



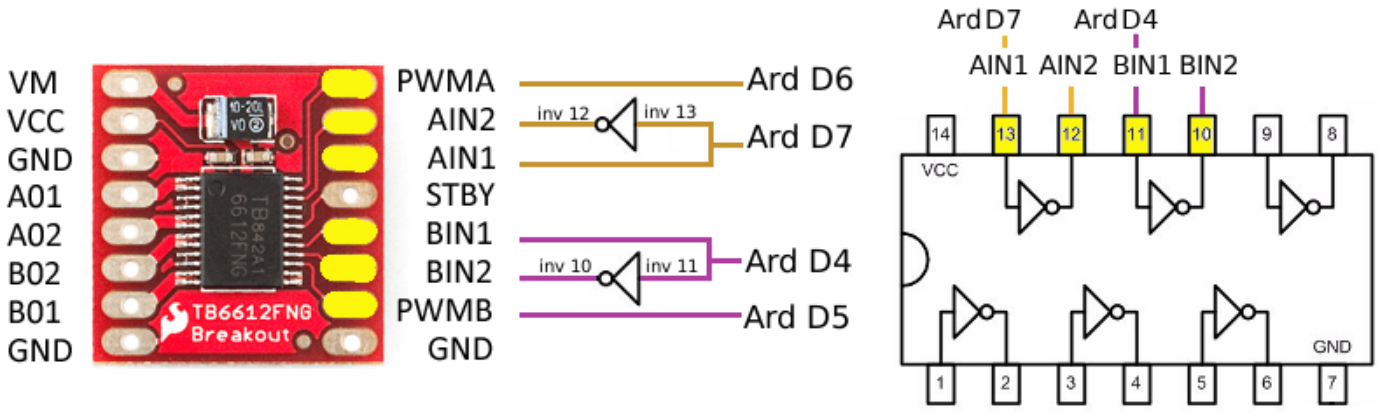
Fuente: https://mclon.org Maria L CC-BY-SA

Ponemos las conexiones de alimentación de los dos chips



Fuente: https://mclon.org Maria L CC-BY-SA

Y ahora conectamos los pines de velocidad y dirección:

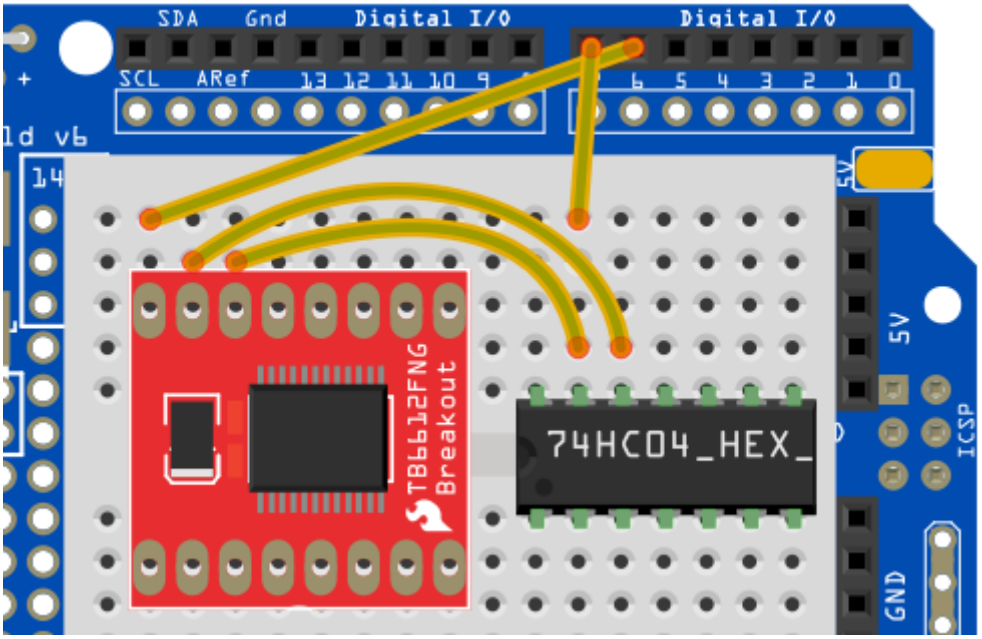


Fuente: https://mclon.org Maria L CC-BY-SA

Es decir, estos cables que indican en la siguiente figura:

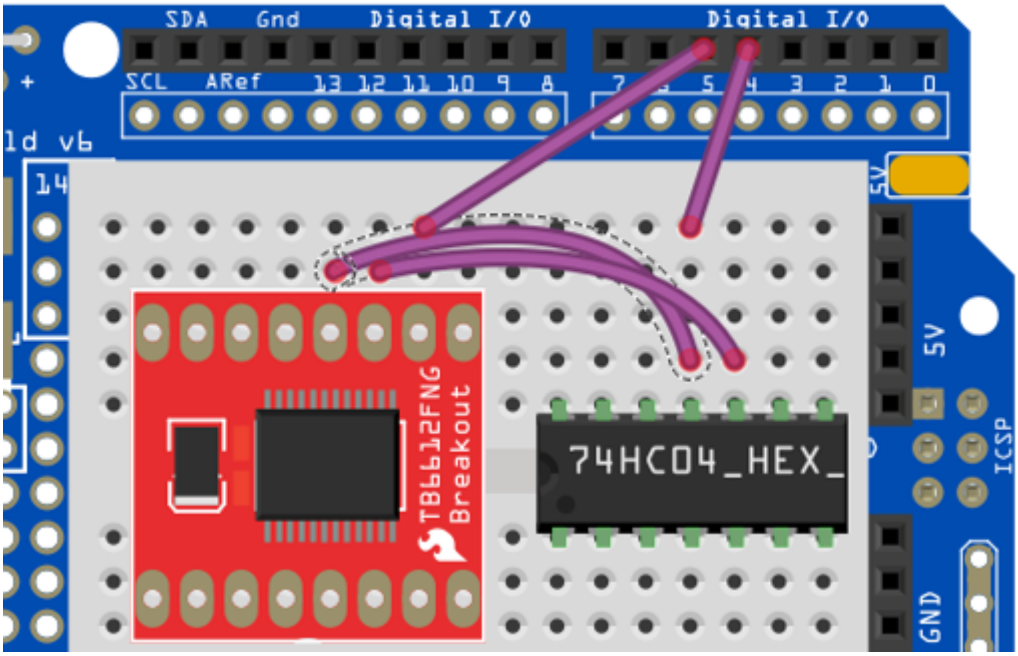
> ATENCIÓN, no se han dibujado las conexiones anteriores, para simplificar los dibujos, es decir ,**no** quites los cables anteriores

Primero el motor A



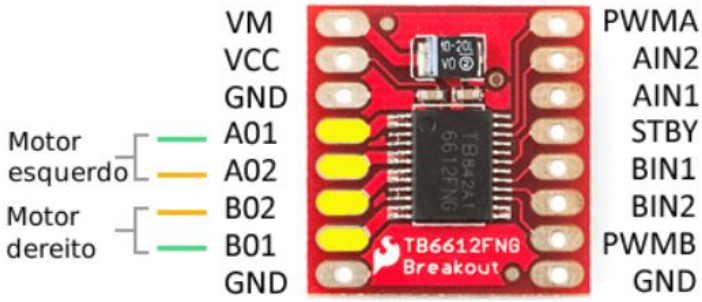
Fuente: https://mclon.org Maria L CC-BY-SA

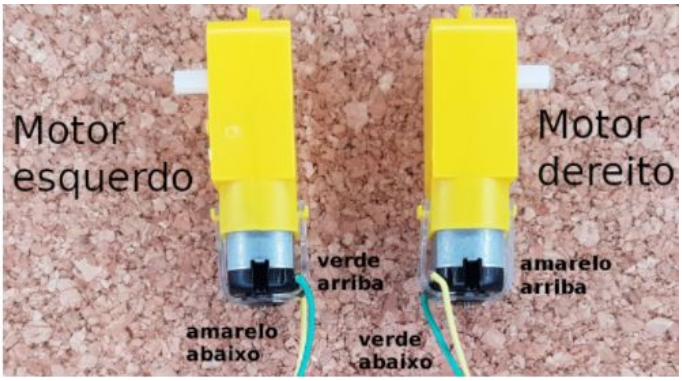
Y luego el motor B



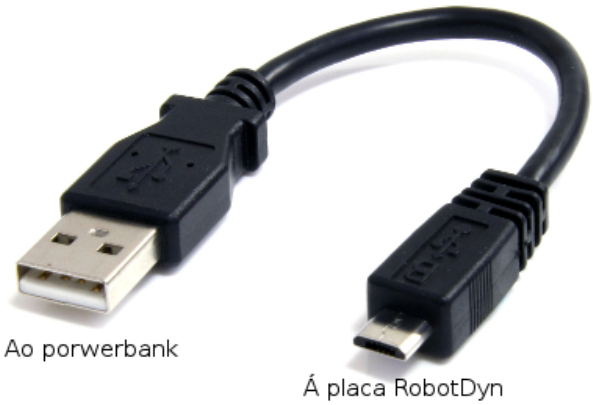
Fuente: https://mclon.org Maria L CC-BY-SA

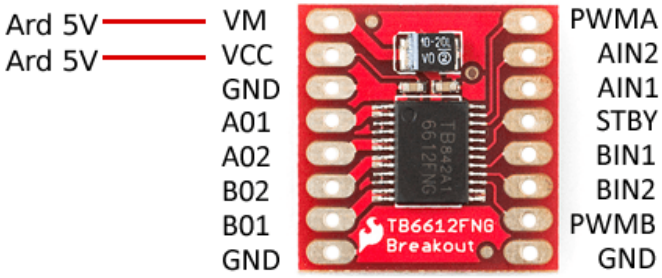
Ahora conectamos los motores **OJO CON LA POLARIDAD** si te equivocas, el motor girará al revés :



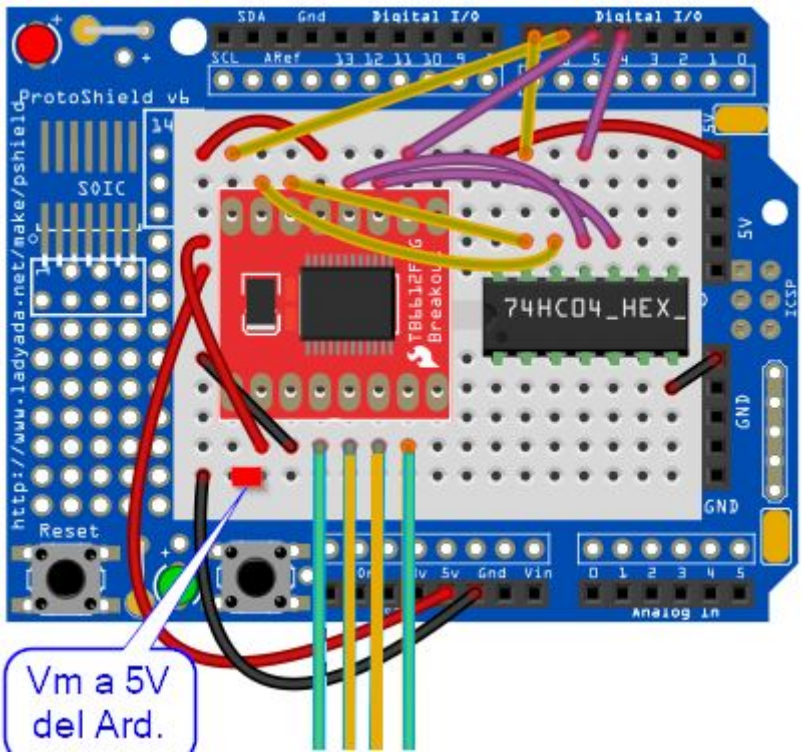


Al alimentar mClon con PowerBank, la tensión de la pila le llega diréctamente al Arduino Robodyn, luego alimentamos Vm con los 5V del Arduino (Vcc ya estaba a 5V)





Luego las conexiones quedan así :



Revision #2
Created 2022-02-01 11:55:14 CET by Equipo CATEDU
Updated 2022-03-28 10:13:41 CEST by Equipo CATEDU