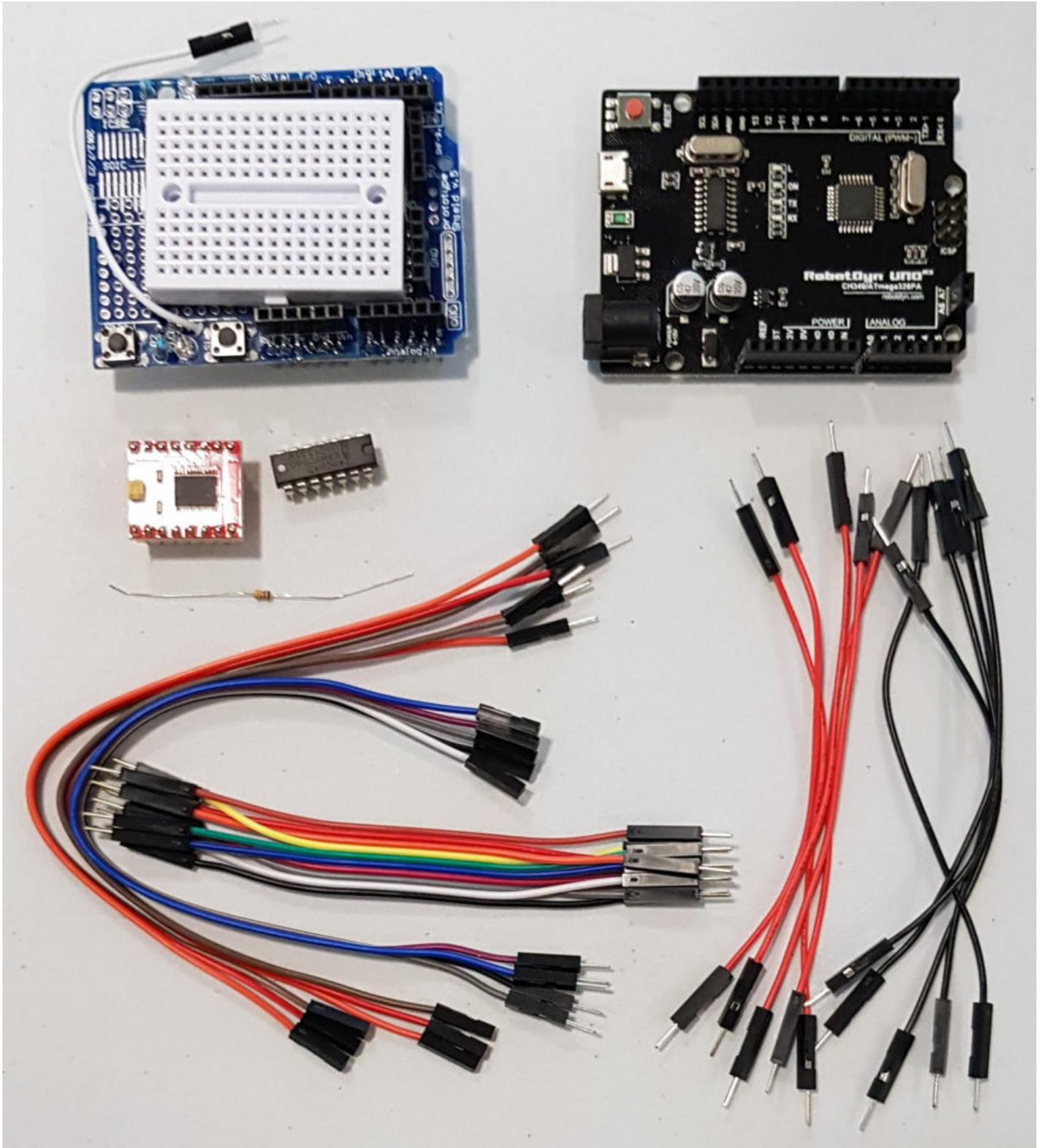


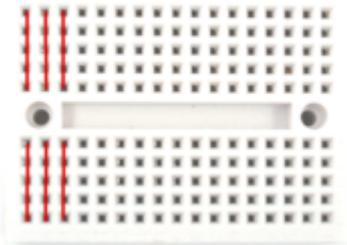
# 3.4 Cableado motores

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



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:

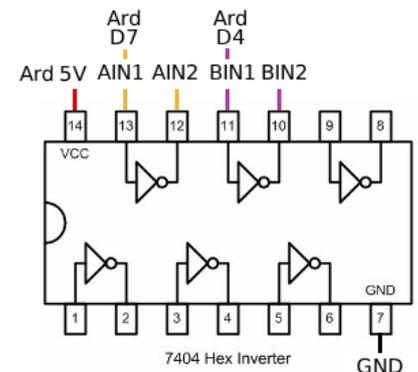
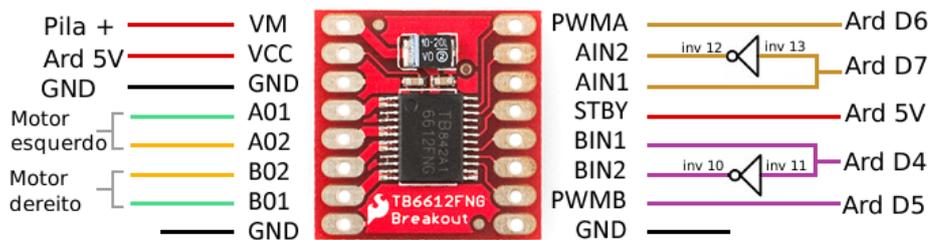


Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

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

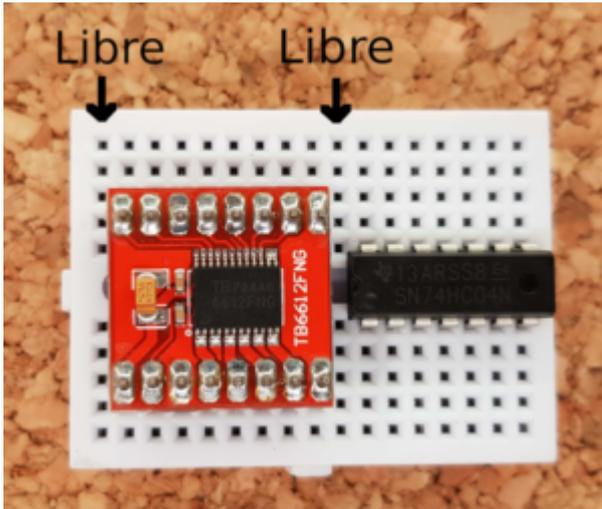
## 3.4.1 Driver motor B6612FNG y 7404

Vamos a conectar este esquema



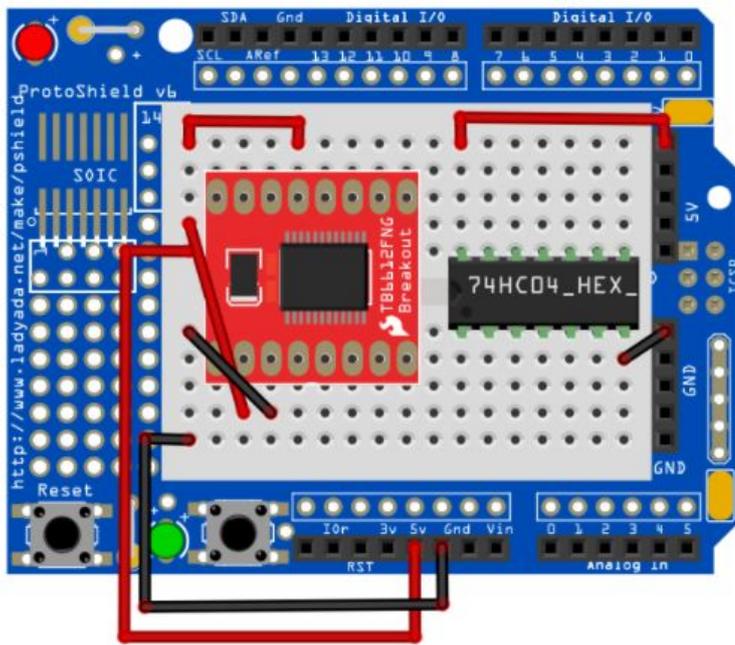
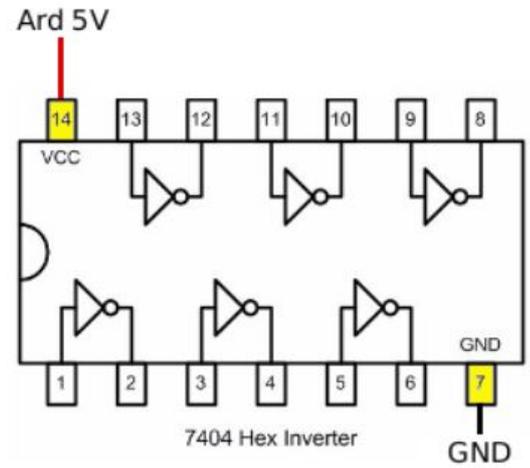
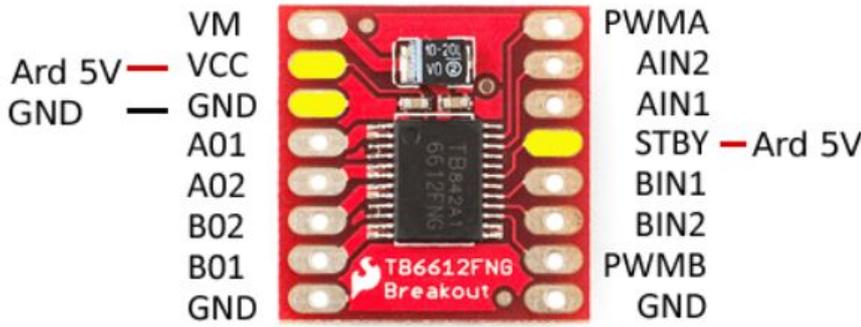
Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

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:



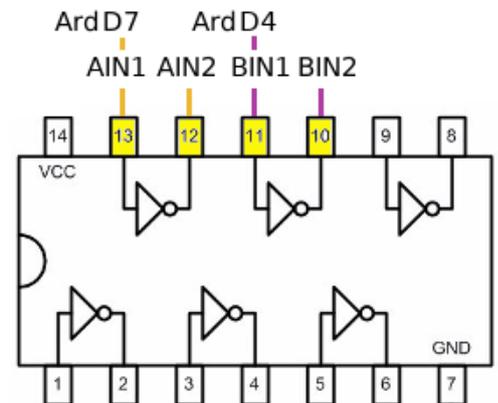
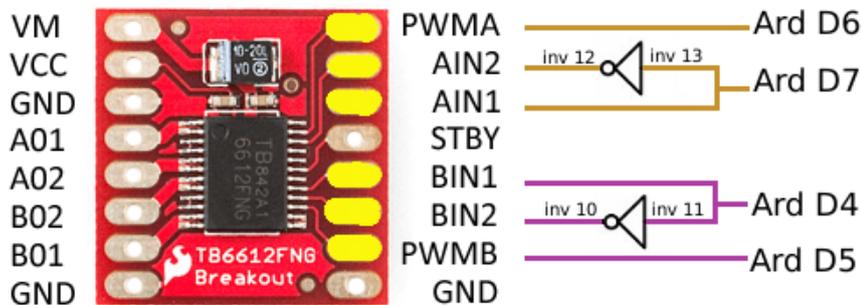
Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

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:

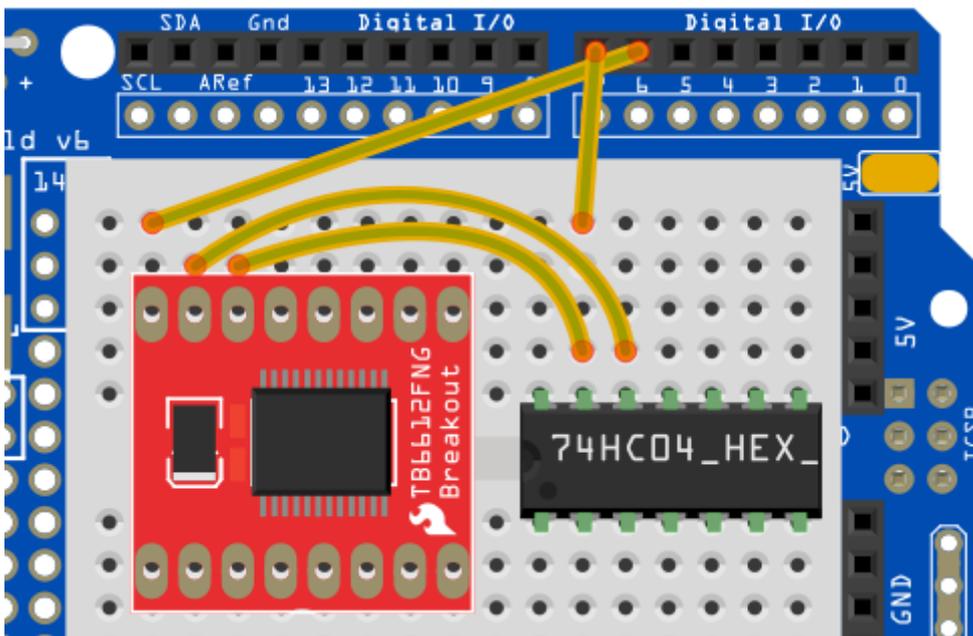


Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

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

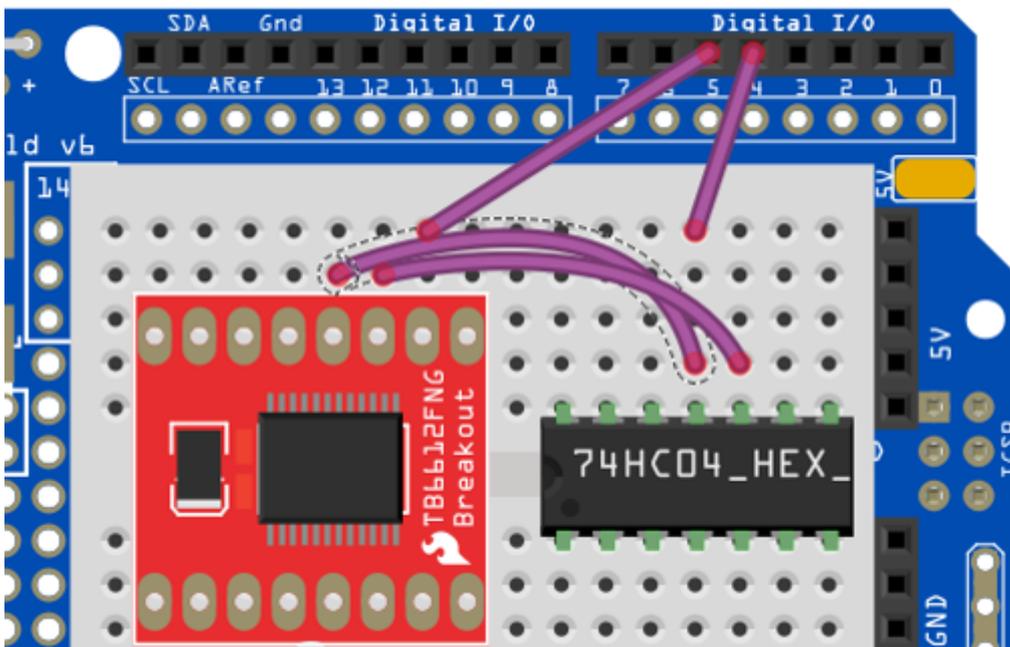
ATENCIÓN, no se han dibujado las conexiones anteriores, para simplificar los dibujos, es decir, **no** quites los cables anteriores

Primero el motor A



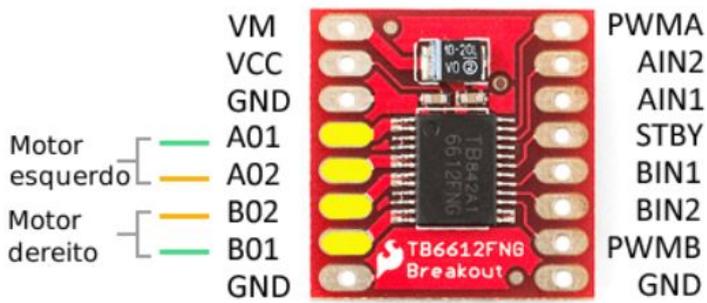
Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

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 :

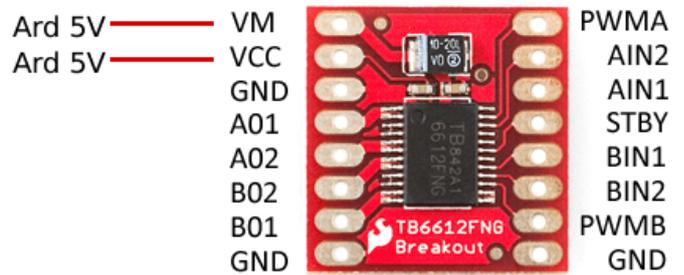


Al alimentar mClon con PowerBank, la tensión de la pila le llega directamente al Arduino Robodyn, luego alimentamos Vm con los 5V del Arduino (Vcc ya estaba a 5V)

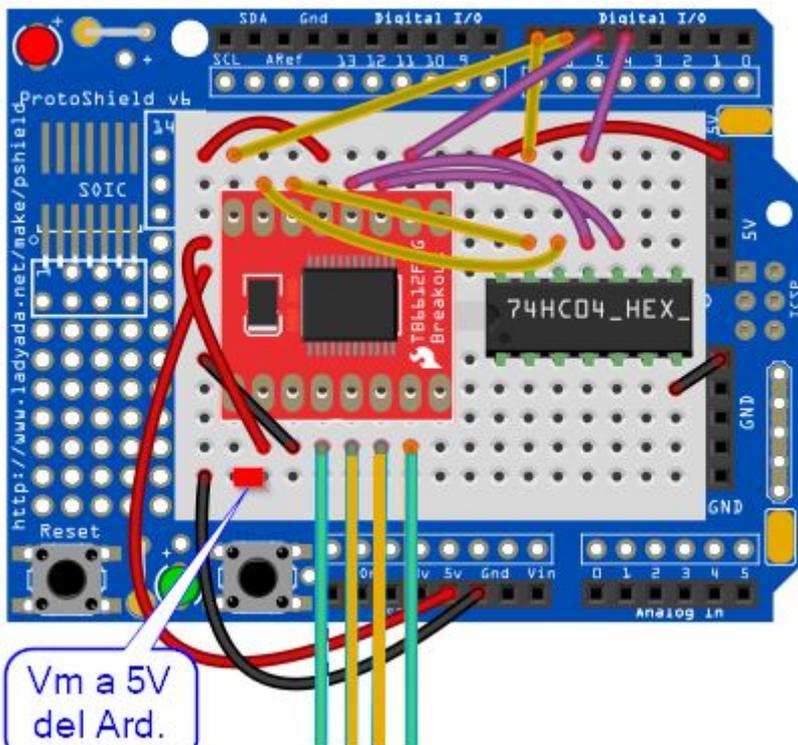


Ao porwerbank

À placa RobotDyn



Luego las conexiones quedan así :



Revision #2

Created 1 February 2022 11:55:14 by Equipo CATEDU

Updated 28 March 2022 10:13:41 by Equipo CATEDU