11.-Salidas

La **ventaja** de Pibrella es que podemos conectar diréctamente un pequeño motor, led, servo... son salidas tipo interruptor, que conecta con alimentación de 5V o no conecta con alimentación 0V y cada salida tiene sus dos terminales, no comparten masa.

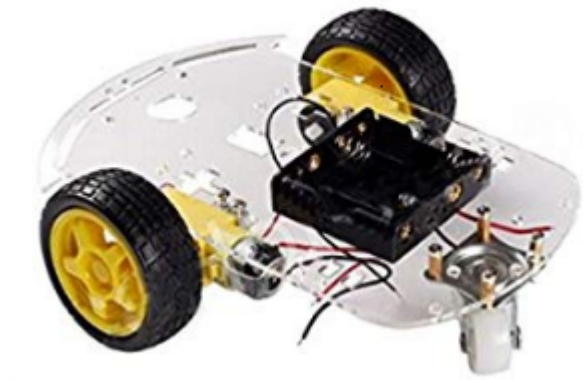
Las instrucciones son sencillas: * Para encender la salida E: Enviar el mensaje **OutputEon** * Para apagar la salida E: Enviar mensaje **OutputEoff**

Os dejamos a vuestra imaginación cuales serían los mensajes para las otras 3 salidas **F, G y H**.

Vamos a utilizarlo para mover un pequeño coche, así damos movimiento a nuestra pibrella.

La desventaja es que no puede invertir la polaridad, luego no podemos mover nuestro coche hacia atrás.

Por menos de 7€ se puede conseguir un sencillo chásis (no hace falta el soporte pilas)



Vamos a realizar un pequeño "coche teledirigido"

https://www.youtube.com/embed/qQ4ugkmEaqA

¿Te atreves?

Solución

El archivo lo tienes en https://github.com/JavierQuintana/pibrella como coche1

Copyright 2026

Primero conectamos cada motor en una de los conectores salida de la Pibrella, nosotros lo vamos a conectar en el E y en el H:



Ponemos la raspberry en el chasis con una goma elástica y encedemos **cuidado, no encima de la rueda loca pues provocarías cortocircuitos con los tornillos y la placa raspberry !!!**



Y el programa es sencillo:



¡¡Acuerdate de activiar GPIOServer !!!

Algunos se quejan de que no es "independiente" por culpa de los cables de alimentación.
SOLUCIÓN: Pon dos baterías externás de USB típicas que se usan para los móviles



Revision #1
Created 2022-02-01 08:47:11 CET by Equipo CATEDU
Updated 2022-11-02 20:15:34 CET by Equipo CATEDU

Copyright 2026