Motores en el rover Arduino

Los motores **derechos** se gobiernan con la siguiente instrucción :



- Activando el pin D1 encendemos los motores
- El pin D3 en ON van hacia delante, si queremos que vayan hacia atrás, ponemos D3 en OFF
- El valor PWM del pin D1 es la potencia que transferimos al motor, puede ser desde 0 hasta 1023

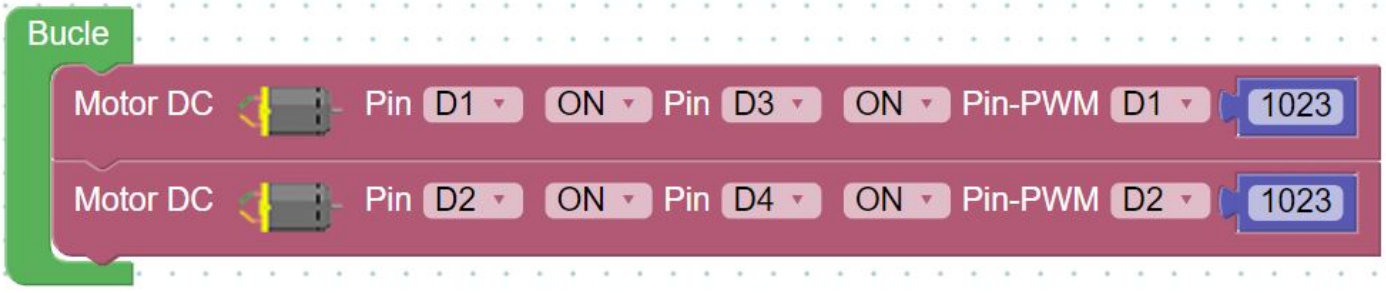
Recomendamos leer esta página sobre el significado de las salidas PWM.

Para los motores **izquierdos** se gobiernan con la siguiente instrucción :



- Activando el pin D2 encendemos los motores
- El pin D4 en ON van hacia delante, si queremos que vayan hacia atrás, ponemos D4 en OFF
- El valor PWM del pin D2 es la potencia que transferimos al motor, puede ser desde 0 hasta 1023.

Recomendamos ejecutar estas instrucciones y jugar con estos valores para ver si están bien conectados los motores :



Copyright 2026

Revision #3
Created 2022-02-01 12:51:09 CET by Equipo CATEDU
Updated 2022-10-28 19:23:56 CEST by Juanjo Mejías

Copyright 2026