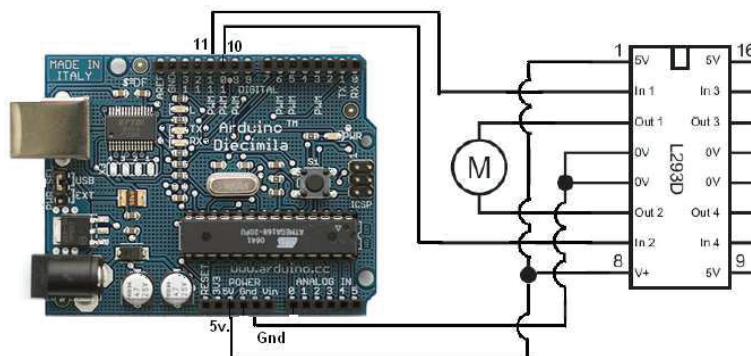

24. Control de un motor: velocidad variable y sentido de giro variable (1ª opción)

Esquema



Programa

```
// Control de Motor con driver L293D
int valor = 0;           // variable que contiene el valor
int motorAvance = 10;    // Avance motor --> PIN 10
int motorRetroceso = 11; // Retroceso motor --> PIN 11
void setup() { }         // No es necesario

void loop() {
  analogWrite(motorRetroceso, 0); // Motor hacia delante ... sube la velocidad
  for(valor = 0 ; valor <= 255; valor+=5) {
    analogWrite(motorAvance, valor);
    delay(30);
  }
  for(valor = 255; valor >=0; valor-=5) { // Motor hacia delante ... baja la
    velocidad
    analogWrite(motorAvance, valor);
    delay(30);
  }
  analogWrite(motorAvance, 0); // Motor hacia detrás ... sube la velocidad
  for(valor = 0 ; valor <= 255; valor+=5) {
    analogWrite(motorRetroceso, valor);
    delay(30);
  }
  for(valor = 255; valor >=0; valor-=5) { // Motor hacia detrás ... baja la velocidad
    analogWrite(motorRetroceso, valor);
    delay(30);
  }
}
```