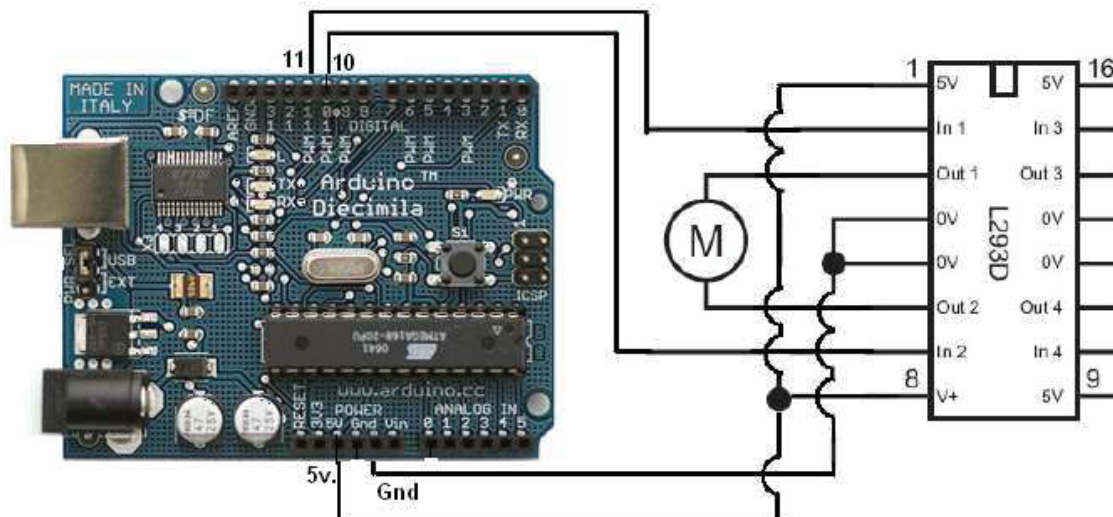

25. Control de un motor: velocidad variable y sentido de giro variable (2ª opción)

Vamos a demostrar el control simultáneo de la velocidad y del sentido de un motor de continua.

!OJO probar en Arduino con un sólo motor

Esquema



/* PWM Motor by DojoCorp <<http://www.0j0.org>> Demonstrates the use of analog output pins (PWM) controlling a motor. Description of the pinout used by the motor control board: - pwm pin 1 controls the speed on the A side of the H bridge - pwm pin 2 controls the speed on the B side of the H bridge - digital pin 8 controls the direction for motor B - digital pin 9 controls the direction for motor A Created 19 March 2005 */

```
int value = 0; // valor actual
int pwmpinA = 1; // motor A conectado a la entrada analógica pin1
int pwmpinB = 2; // motor B conectado a la entrada analógica pin 2
int dirpinA = 9; // motor A pin dirección
int dirpinB = 8; // motor B pin dirección
boolean directionA = true; // variable estado de giro del motor A
boolean directionB = true; // variable estado de giro del motor B
void setup() {
  // no es necesario setup
```

```

}

void loop() {
  if (directionB) {
    digitalWrite(dirpinB,HIGH);
  } else {
    digitalWrite(dirpinB,LOW);
  }
  directionB = !directionB;
  // varia velocidad de mínimo a máximo
  for(value = 0 ; value <= 255; value+=5) {
    // envía al pin del salida del motor A el valor de velocidad de 0 a 255
    analogWrite(pwmpinA, value);
    // envía al pin del salida del motor B el valor de velocidad de 0 a 255
    analogWrite(pwmpinB, value);
    delay(30);          // espera 30 ms
  }
  // varia velocidad de máximo a mínimo
  for(value = 255; value >=0; value-=5) {
    analogWrite(pwmpinA, value);
    analogWrite(pwmpinB, value);
    delay(30);
  }
}

```