

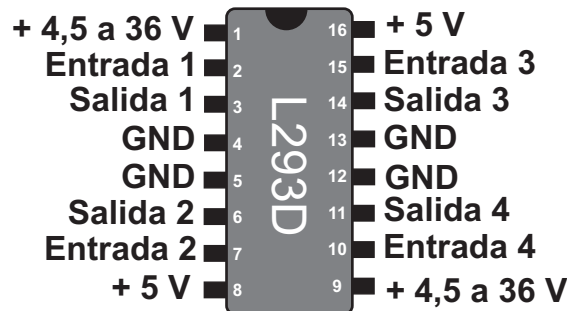
C.I. L293D CONTROL DE MOTORES

El L293D nos permite controlar dos motores de corriente continua o un motor paso a paso.

Se trata de un puente en H (o medios puentes), capaz de conducir corrientes bidireccionales de hasta 600 mA y con tensiones que van desde los 4,5 V hasta los 36 V.

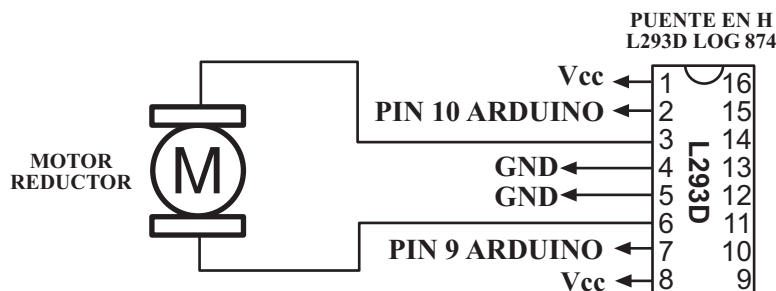
Tiene 16 pines:

- Los pines 1 y 9 son para la corriente positiva de los motores.
- Los pines 4 y 5 para la corriente negativa del motor 1.
- Los pines 12 y 13 para la corriente negativa del motor 2.
- Los pines 2 y 7 para la entrada de señal del motor 1.
- Los pines 10 y 15 para la entrada de señal del motor 2.
- Los pines 3 y 6 para la salida de corriente del motor 1.
- Los pines 11 y 14 para la salida de corriente del motor 2.
- Los pines 8 y 16 para la alimentación del chip L293D.



Para controlar un motor:

Hay que alimentar el pin 8 con 5 V, conectar el motor a los pines 3 y 6, alimentar por el pin 1 la tensión positiva que le queremos proporcionar al motor y los pines 4 y 5 tensión negativa. Y para controlar el sentido de giro mandar la señal por los pines 2 y 7.



- Para poder controlar la velocidad de giro de los motores, se han conectado a las salidas 5, 6, 9 y 10 de Arduino que permiten la modularidad (PWM), pudiendo determinar una velocidad de giro de 0 a 255.

