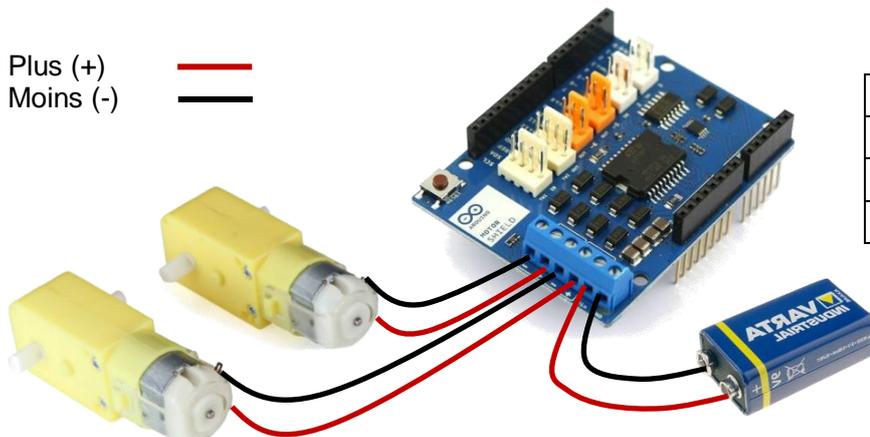




LE SHIELD MOTEUR ARDUINO R3, COMMENT CA MARCHE ?

Un shield moteur est une carte qui permet de fournir la puissance nécessaire et de gérer le fonctionnement d'un moteur. Le shield moteur arduino R3 se connecte sur une carte de commande arduino UNO et il permet de piloter 2 moteurs à courant continu dans les deux sens. Il permet également de régler leur vitesse de rotation par la fonction pwm.



Plus (+) —
Moins (-) —

Moteurs A et B

Alimentation 5V à 12V

Fonction	Moteur A	Moteur B
Sens de rotation	D12	D13
Vitesse (pwm)	D3	D11
Frein	D9	D8

Remarque : Entrées analogiques A0 et A1 également indisponibles.

PROGRAMMER LE SHIELD MOTEUR ARDUINO R3 AVEC MBLOCK

Le programme ci-dessous permet de faire avancer un robot. Il utilise un sous-programme nommé « Avancer ».

```

Arduino - générer le code
répéter indéfiniment
  Avancer
  
```

Programme principal

```

définir Avancer
  Moteur A
  mettre l'état logique de la broche 12 à haut
  envoyer sur la broche PWM~ 3 la valeur 255
  Moteur B
  mettre l'état logique de la broche 9 à bas
  mettre l'état logique de la broche 13 à haut
  envoyer sur la broche PWM~ 11 la valeur 255
  mettre l'état logique de la broche 8 à bas
  
```

Sous-programme

Sens de rotation 1
Vitesse 0 à 255
Pas de frein

REGLER LA VITESSE DU MOTEUR

```

envoyer sur la broche PWM~ 11 la valeur 255
  0
  50
  100
  150
  255
  
```

On crée des microcoupures de l'alimentation du moteur pour le ralentir.

Plus le chiffre est petit plus la vitesse est faible.

CREER UN SOUS-PROGRAMME



Cliquer sur « Créer un bloc », puis saisir le nom du sous-programme.