

*

Ejemplo de control de motor DC usando módulo L298

*/

```
int IN3 = 5; // Input3 conectada al pin 5
int IN4 = 4; // Input4 conectada al pin 4
int ENB = 3; // ENB conectada al pin 3 de Arduino
void setup()
{
  pinMode (ENB, OUTPUT);
  pinMode (IN3, OUTPUT);
  pinMode (IN4, OUTPUT);
}
void loop()
{
  //Preparamos la salida para que el motor gire en un sentido
  digitalWrite (IN3, HIGH);
  digitalWrite (IN4, LOW);
  // Aplicamos PWM al pin ENB, haciendo girar el motor, cada 2 seg aumenta la velocidad
  analogWrite(ENB,55);
  delay(2000);
  analogWrite(ENB,105);
  delay(2000);
  analogWrite(ENB,255);
  delay(2000);
  // Apagamos el motor y esperamos 5 seg
  analogWrite(ENB,0);
  delay(5000);
}
```

/*

Stepper Motor Control - one revolution

Este programa impulsa un motor paso a paso unipolar o bipolar.
El motor está conectado a los pines digitales 8 - 11 de la Arduino.

El motor debe girar una vuelta en una dirección, a continuación,
una revolución en la otra dirección.

*/

```
#include <Stepper.h>
```

```
const int stepsPerRevolution = 48; // cambie este valor por el numero de pasos de su
motor
```

```
// inicializa la libreria 'stepper' en los pines 8 a 11
```

```
Stepper myStepper(stepsPerRevolution, 8,9,10,11);
```

```
void setup() {  
  // establece la velocidad en 60rpm  
  myStepper.setSpeed(60);  
  // inicializa el puerto serial  
  Serial.begin(9600);  
}
```

```
void loop() {  
  // gira una vuelta en una direccion  
  Serial.println("clockwise");  
  myStepper.step(stepsPerRevolution);  
  delay(500);  
  
  // gira otra vuelta en la otra direccion  
  Serial.println("counterclockwise");  
  myStepper.step(-stepsPerRevolution);  
  delay(500);  
}
```