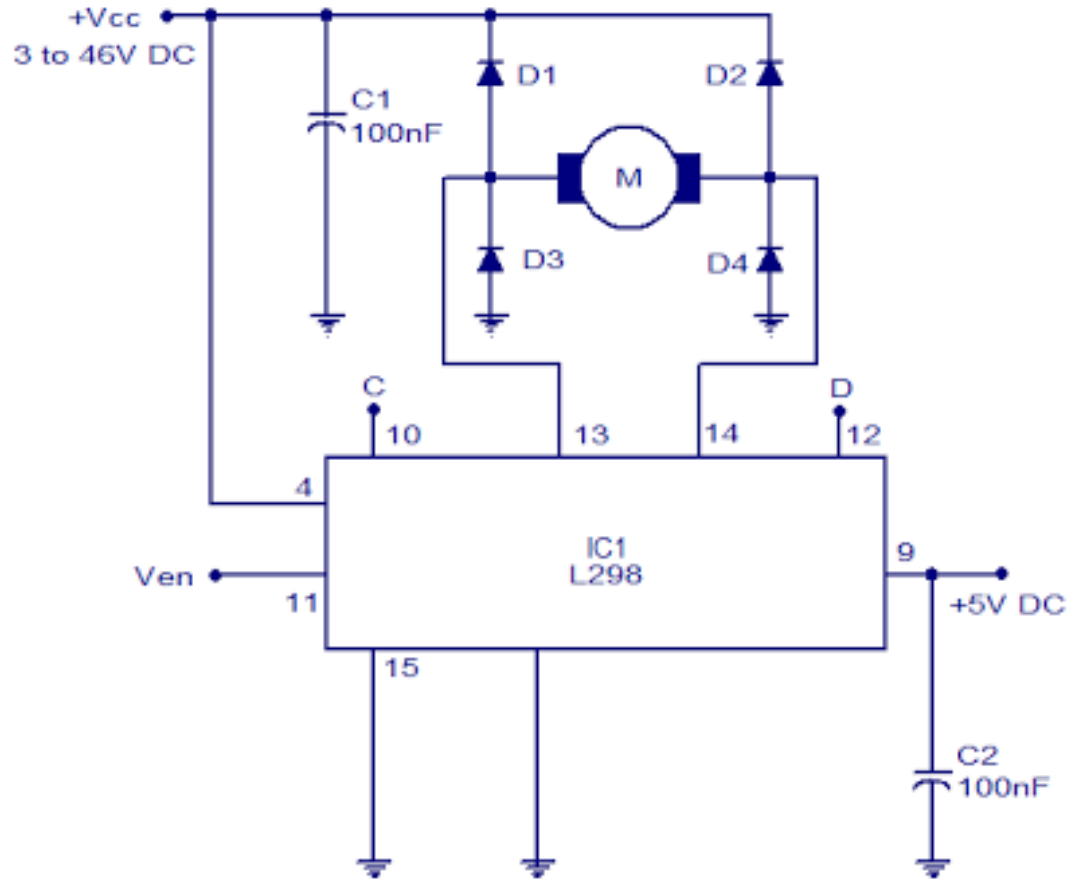


LM 298

Modulo Driver

Esquema del LM 298



H bridge motor driver using L298

Tabla de Funcionamiento

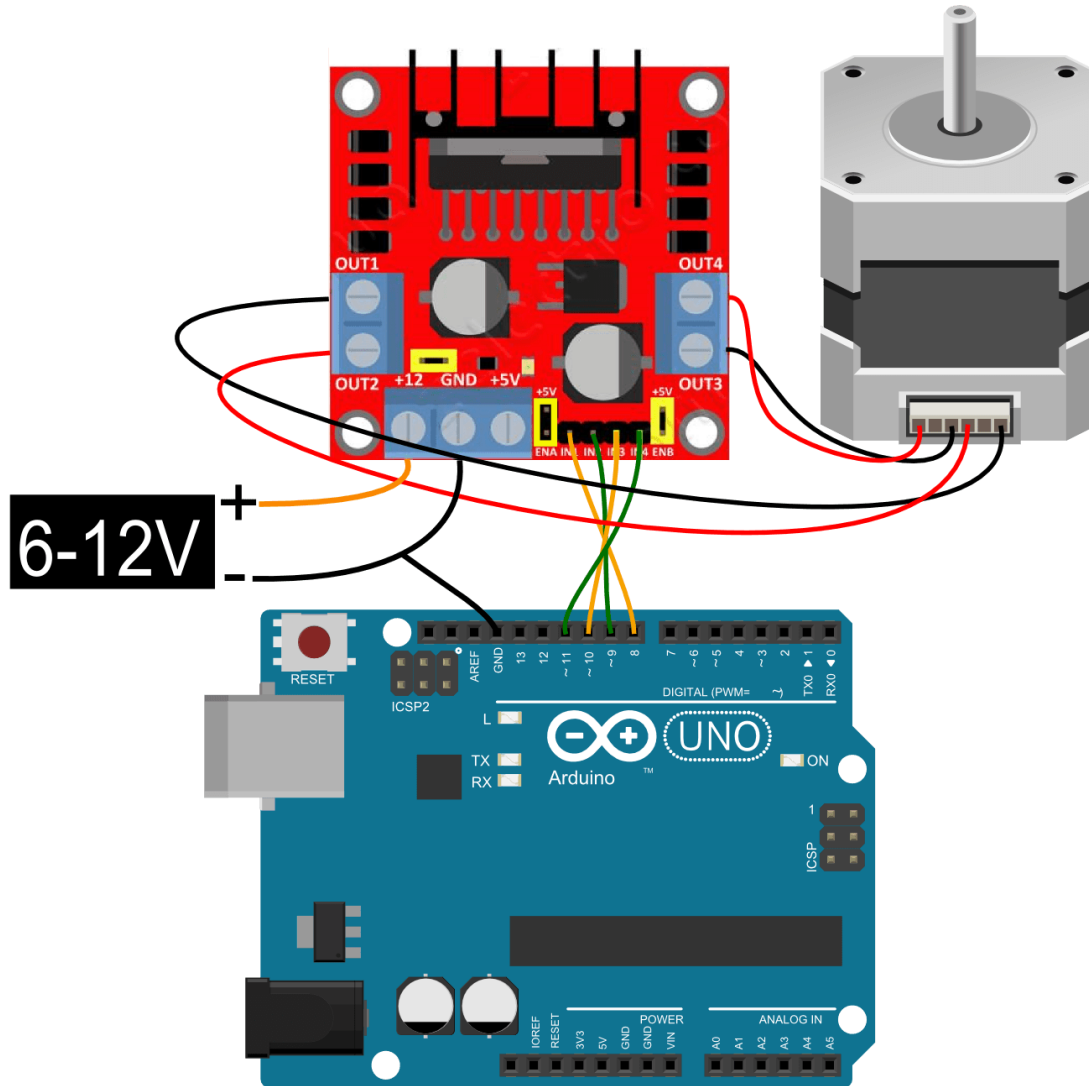
Inputs		Function
$V_{en} = H$	$C = H ; D = L$	Forward
	$C = L ; D = H$	Reverse
	$C = D$	Fast Motor Stop
$V_{en} = L$	$C = X ; D = X$	Free Running Motor Stop

L = Low

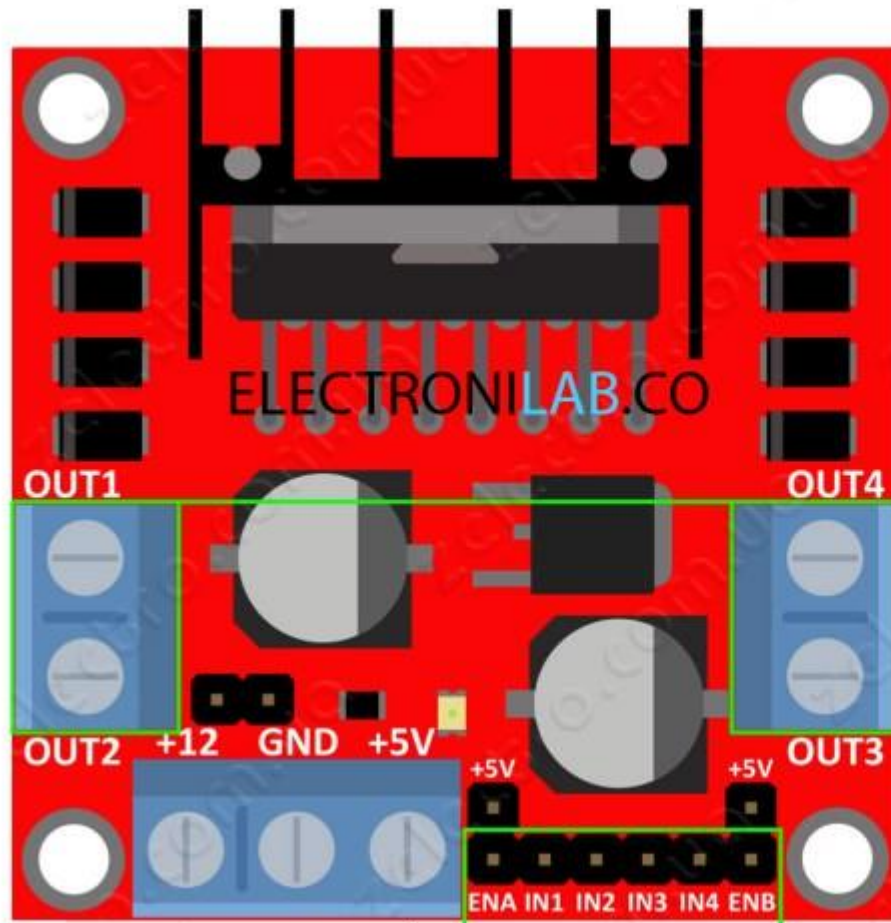
H = High

X = Don't care

Circuito Físico



Esquema de Módulo



Salidas inabilitadas



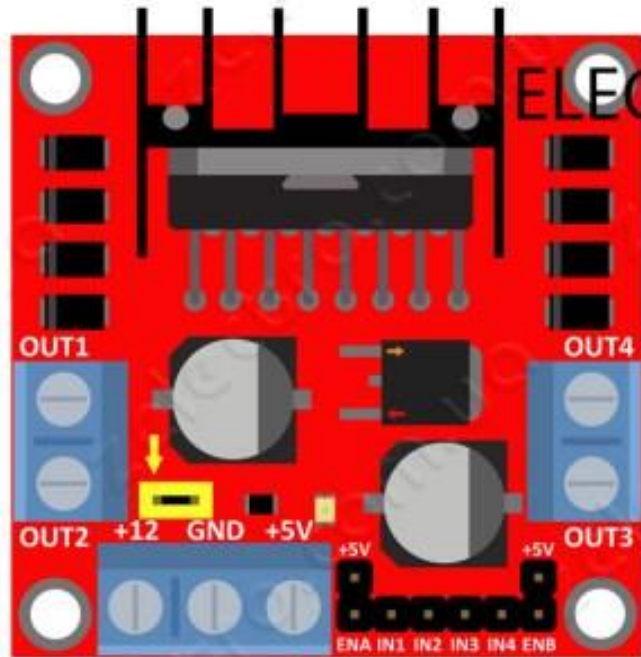
Salidas habilitadas



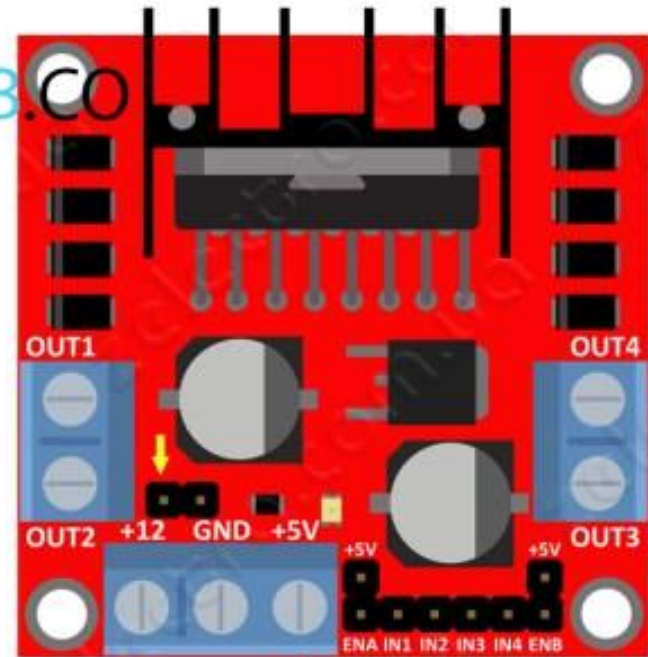
Salidas para motores

Terminales de control

Configuraciones

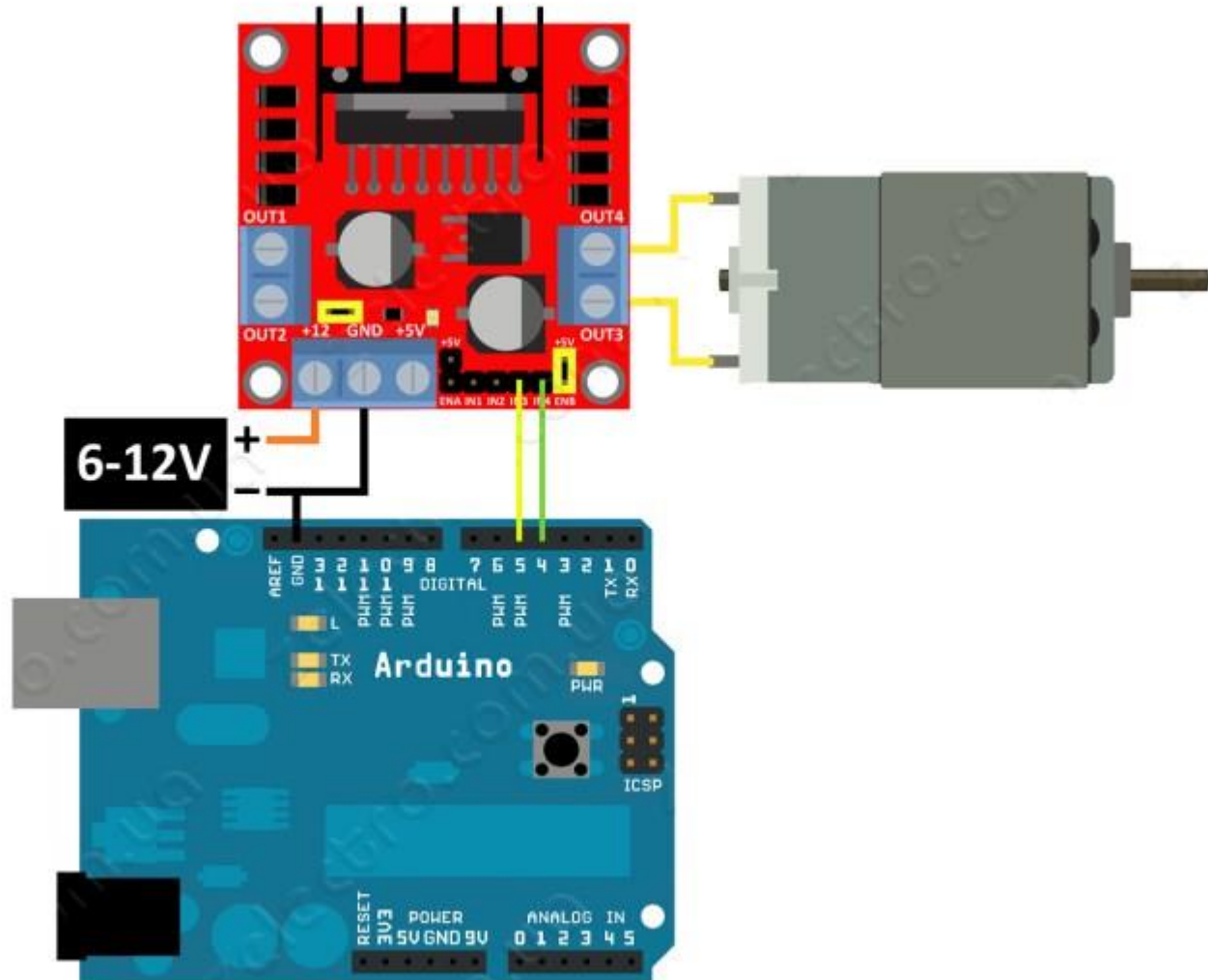


(+6V...+12V) (+5V Salida)
Jumper de 5V Activo



(+12V...+35V) (+5V de Entrada Lógica)
Jumper de 5V Desactivado

Control Motor DC



Programa Arduino

Ejemplo de control de motor DC usando modulo L298
<http://electronilab.co/tienda/driver-dual-para-motores-full-bridge-l298n/>

El programa activa el motor en un sentido por 4 segundos,
para el motor por 500 ms, activa el motor en sentido inverso por 4 segundos

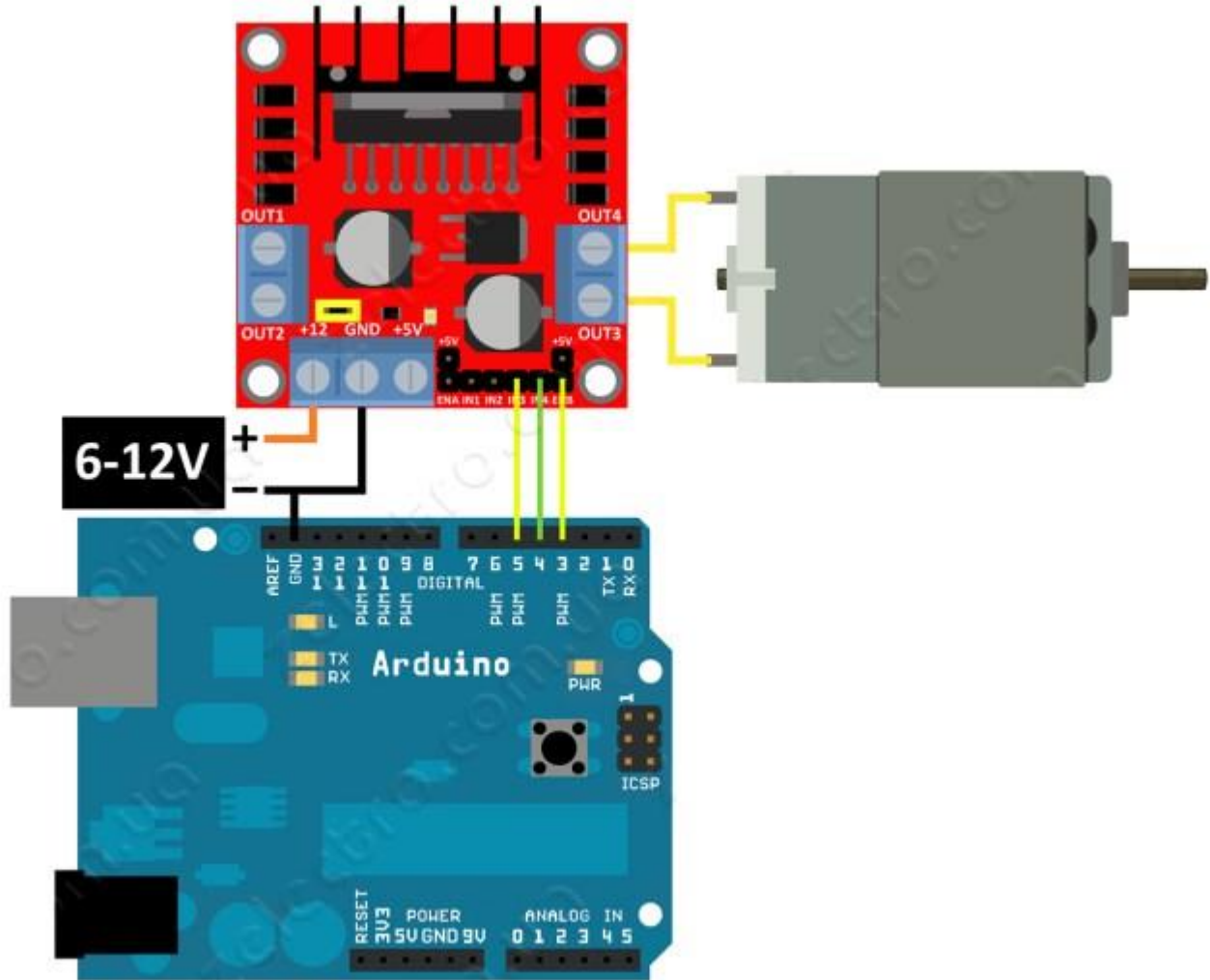
y se detiene por 5 segundos. Luego repite la acción indefinidamente.

Creado 16/05/14
por Andres Cruz
ELECTRONILAB.CO
*/

```
int IN3 = 5;
int IN4 = 4;

void setup()
{
  pinMode (IN4, OUTPUT); // Input4 conectada al pin 4
  pinMode (IN3, OUTPUT); // Input3 conectada al pin 5
}
void loop()
{
  // Motor gira en un sentido
  digitalWrite (IN4, HIGH);
  digitalWrite (IN3, LOW);
  delay(4000);
  // Motor no gira
  digitalWrite (IN4, LOW);
  delay(500);
  // Motor gira en sentido inverso
  digitalWrite (IN3, HIGH);
  delay(4000);
  // Motor no gira
  digitalWrite (IN3, LOW);
  delay(5000);
}
```


Control con variacion velocidad



Control de Motor Paso a Paso Bipolar

