

## ALGORITHMIQUE ET PROGRAMMATION

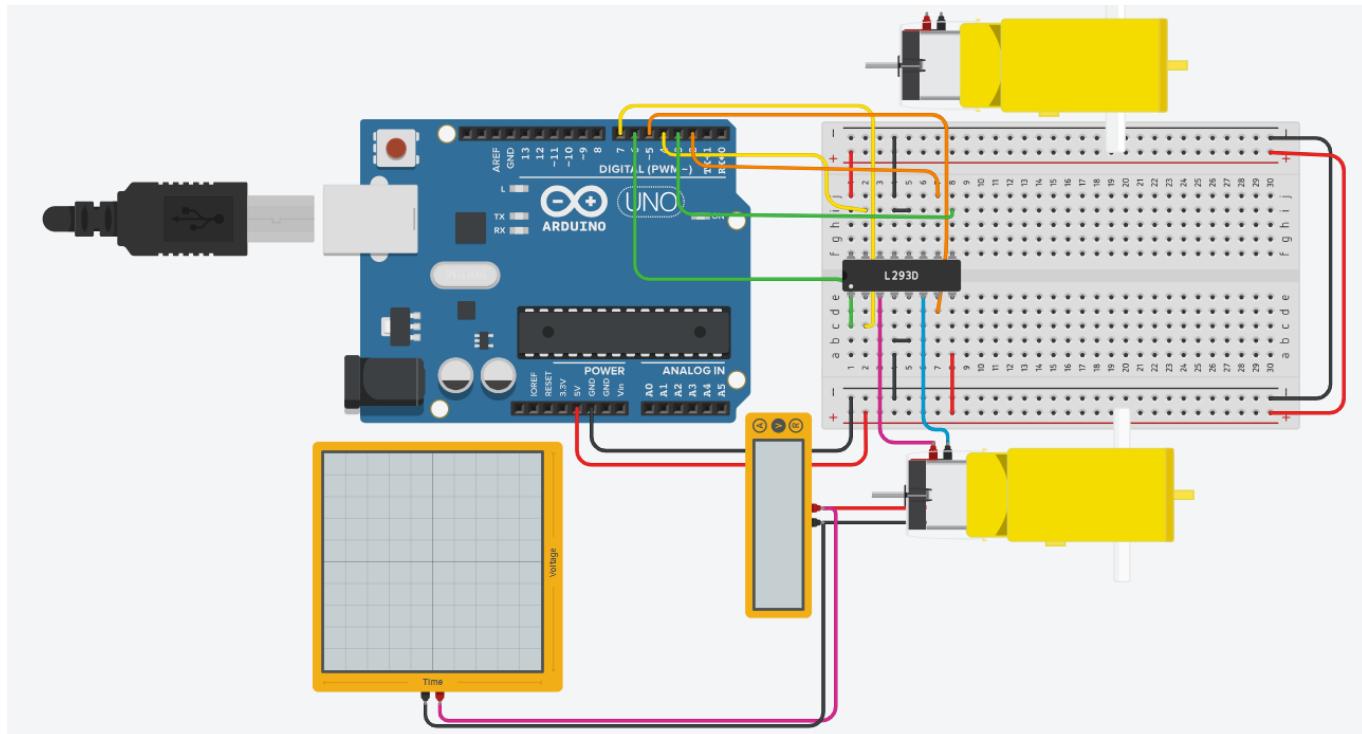
[Arduino Vittascience.pdf](#)

[Site VittaScience](#)

[Site Wokwi](#)

[Circuits électroniques](#)

### Piloter un moteur avec arduino



#### Objectifs attendus:

1. Comprendre comment la vitesse est contrôlée grâce à la technologie PWM ;
2. inverser le sens de rotation d'un moteur en jouant sur les valeurs MOTEUR1\_IN1 et MOTEUR2\_IN2;
3. faire un graphique Vitesse, Tension en faisant varier le paramètre transmis à MOTEUR1\_EN de 0 à 255 (dans ce code il est à 62);
4. brancher le deuxième moteur et proposer le code pour tourner à gauche, à droite, avancer, reculer.

Se rendre sur la classe TinkerKad:

```
// C++ code
//
#define MOTEUR1_EN 6
#define MOTEUR1_IN1 7
#define MOTEUR1_IN2 5
```

```

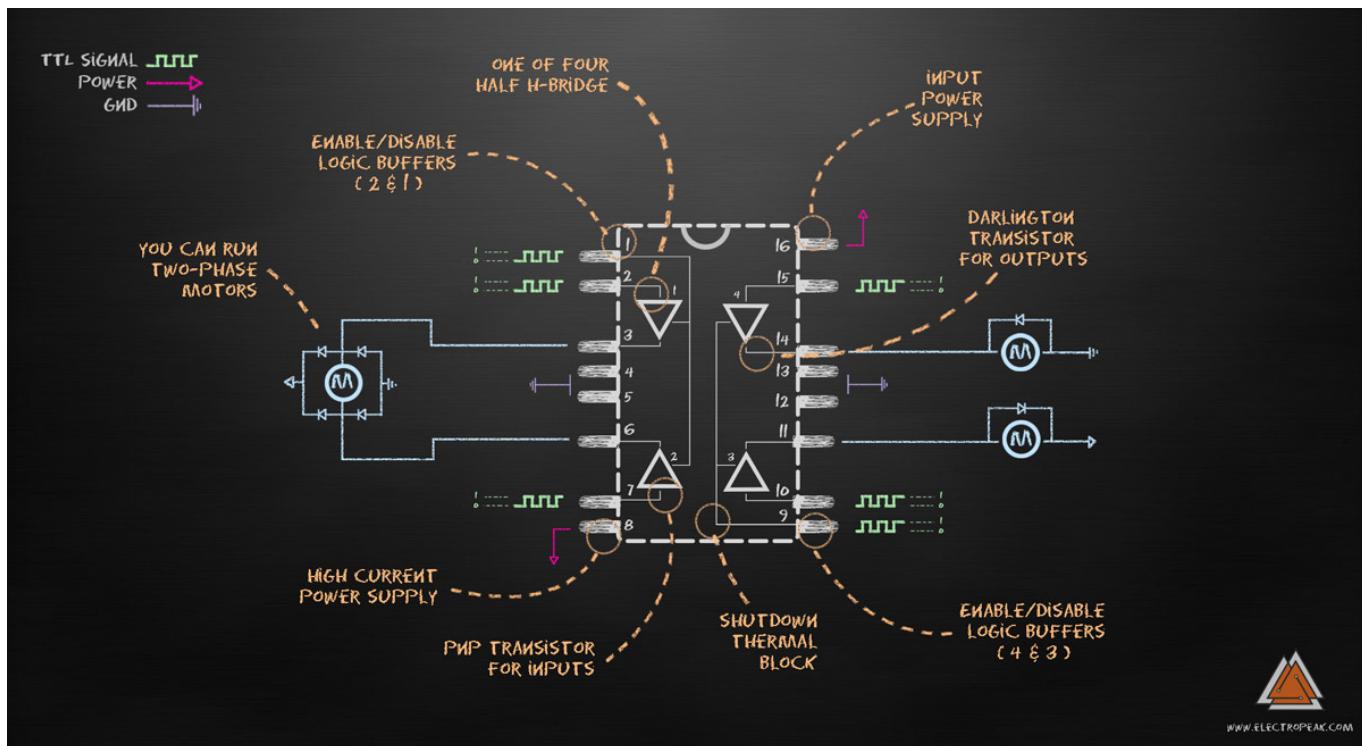
void avancer() {
    analogWrite(MOTEUR1_EN, 62);
    digitalWrite(MOTEUR1_IN1, HIGH);
    digitalWrite(MOTEUR1_IN2, LOW);
    delay(200);
}

void setup() {
    pinMode(MOTEUR1_EN, OUTPUT);
    pinMode(MOTEUR1_IN1, OUTPUT);
    pinMode(MOTEUR1_IN2, OUTPUT);
}

void loop() {
    avancer();
    delay(500);
}

```

### Fonctionnement du contrôleur moteur L293D:



<https://www.tinkercad.com/things/8gpHB1obZhl-pir-sensor-example>

From:

<https://mistert.freeboxos.fr/dokuwiki/> - **Wiki de Sébastien TACK**



Permanent link:

[https://mistert.freeboxos.fr/dokuwiki/doku.php?id=4.\\_arduino&rev=1765519376](https://mistert.freeboxos.fr/dokuwiki/doku.php?id=4._arduino&rev=1765519376)

Last update: **2025/12/12 06:02**