



## 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 ;
4. brancher le deuxième moteur et proposer le code pour tourner à gauche, à droite, avancer, reculer.

Se rendre sur la classe TinkerKad: [Lien vers la classe TinkerCad](#)

```
// 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);
}
```

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

Permanent link:  
[https://mistert.freeboxos.fr/dokuwiki/doku.php?id=piloter\\_un\\_moteur\\_avec\\_arduino&rev=1727422732](https://mistert.freeboxos.fr/dokuwiki/doku.php?id=piloter_un_moteur_avec_arduino&rev=1727422732)

Last update: **2024/09/27 07:38**

