

Guide de mise en marche du shield moteur GT1138

Matériel nécessaire :

- une carte [Uno ou compatible](#)
- un [cordon USB B](#)
- un [jeu de cordons M/M](#)
- un shield moteur GT1138
- un moteur avec son alimentation



Dans cet exemple le moteur utilisé est le [01501](#) et l'alimentation une [pile 9 Vcc](#) avec son [cordon](#).

Présentation du module :

Shield compatible Arduino[®] permettant de contrôler 4 moteurs CC ou 2 moteurs pas-à-pas et disposant de 2 connexions pour servomoteurs. Ce shield utilise les broches D3 à D12 pour fonctionner (sens, vitesse, etc).

Le module est basé sur deux drivers L293D et peut contrôler jusqu'à 4 moteurs CC avec une intensité de 0,6 A par sortie (1,2 A en pointe).

Alimentations: 5 à 36 Vcc

Connexions pour moteurs:

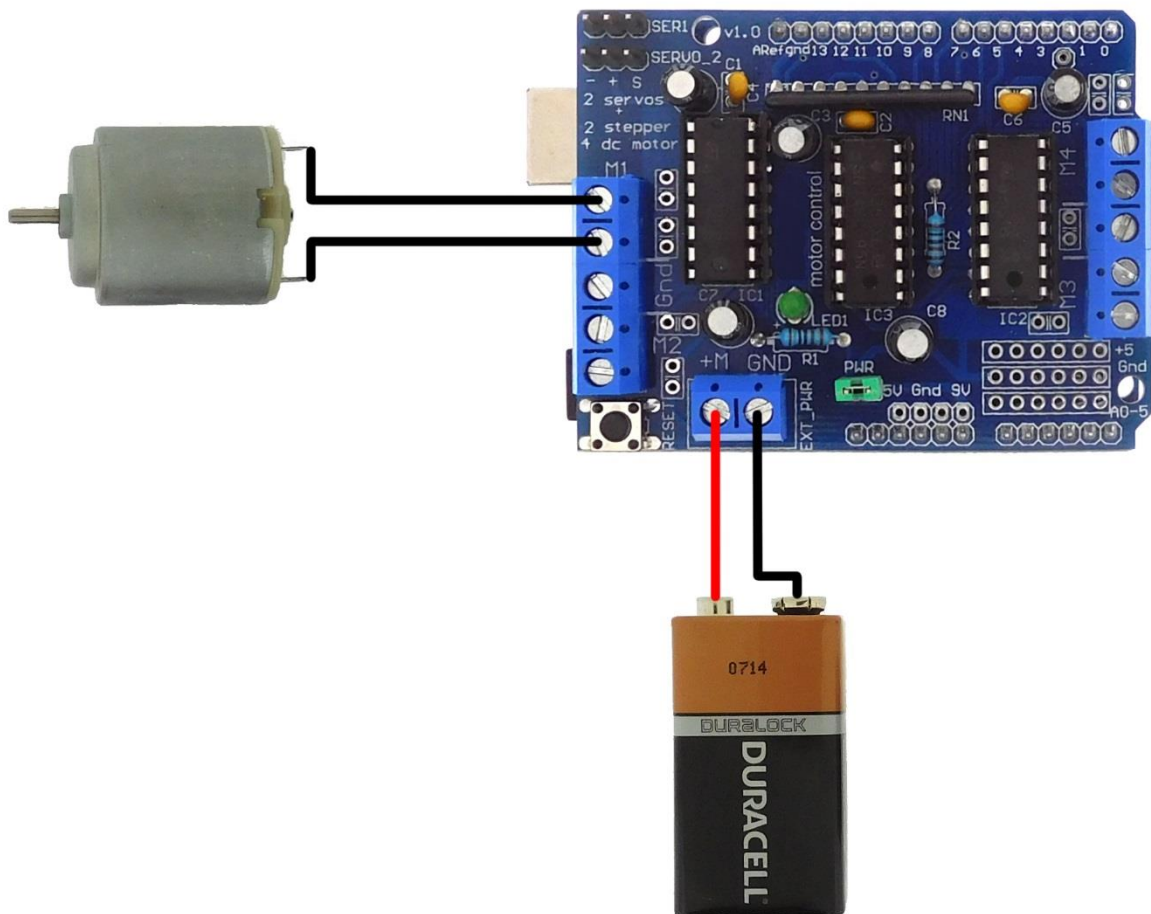
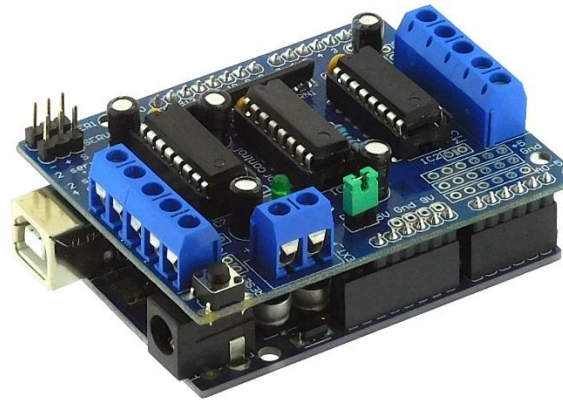
- 2 connecteurs pour servos
- 4 moteurs CC ou 2 moteurs pas-à-pas

Bouton reset

Dimensions: 69 x 53 x 15 mm

Connexion du shield.

Le shield s'emboîte simplement sur la carte Uno. Le moteur vient se raccorder sur la broche M1 dans cet exemple et l'alimentation sur +M et GND.

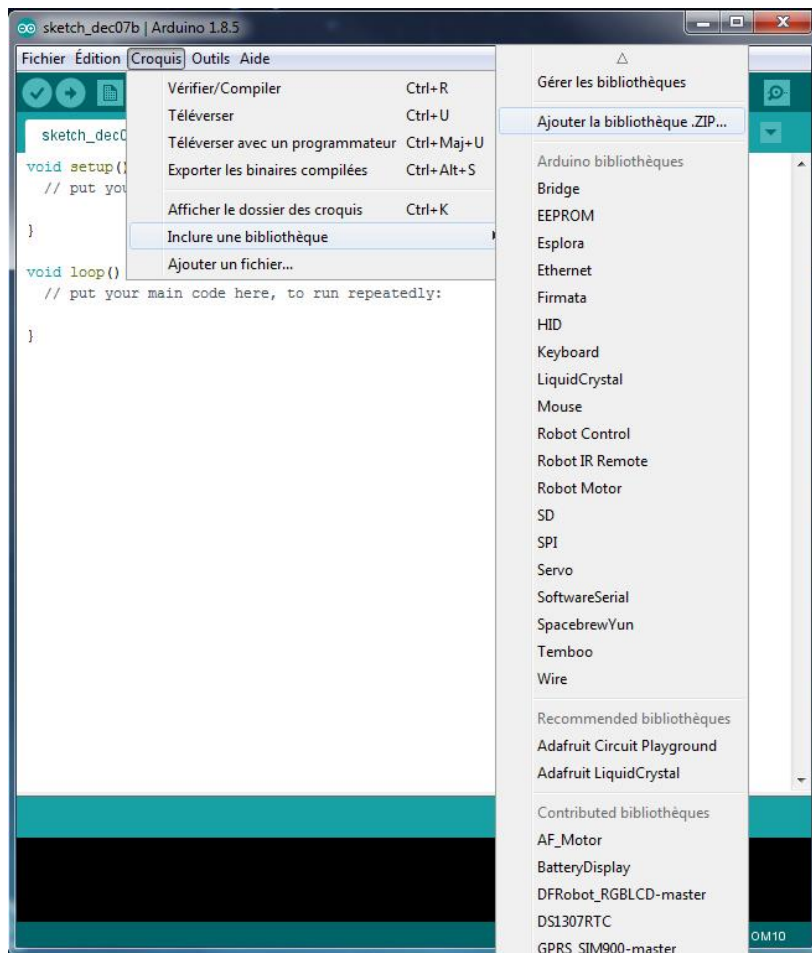


Installation de la librairie Arduino ® :

La librairie est à télécharger via ce lien :

<https://drive.google.com/open?id=1wutbzry8vVC4nwGOIm2p0AYHXNWNSb5d>

Une fois téléchargée, ouvrez l'IDE Arduino ® :



Ensuite rendez-vous dans votre dossier téléchargement et ouvrez le fichier *.Zip. Un message dans l'IDE vous informe du succès de l'installation de la librairie.

La bibliothèque a été ajoutée à votre dossier de bibliothèques. Veuillez regarder le menu « Importer bibliothèque »

Exemple de programme:

Cet exemple de programme permet de contrôler le moteur branché sur le bornier 1.

```
// Adafruit Motor shield library

#include <AFMotor.h>

AF_DCMotor motor(1);

void setup() {
  Serial.begin(9600);
  Serial.println("Test du moteur sur 1");

  // turn on motor
  motor.setSpeed(200);

  motor.run(RELEASE);
}

void loop() {
  uint8_t i;

  Serial.print("tic");

  motor.run(FORWARD);
  for (i=0; i<255; i++) {
    motor.setSpeed(i);
    delay(10);
  }

  for (i=255; i!=0; i--) {
    motor.setSpeed(i);
    delay(10);
  }

  Serial.print("toc");

  motor.run(BACKWARD);
  for (i=0; i<255; i++) {
    motor.setSpeed(i);
    delay(10);
  }

  for (i=255; i!=0; i--) {
    motor.setSpeed(i);
    delay(10);
  }

  Serial.print("tech");
  motor.run(RELEASE);
  delay(1000);
}
```

D'autres exemples sont fournis avec la librairie. Ceux-ci sont disponibles dans le menu « Exemples » dans « Fichiers »



Si vous rencontrez des problèmes, merci de nous contacter par courriel à :

sav@gotronic.fr