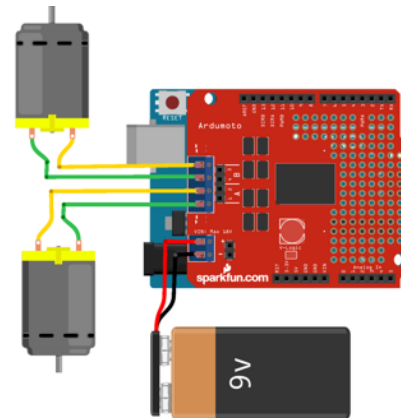


*Alimentation extérieure inutile si utilisation de petits moteurs 5V*



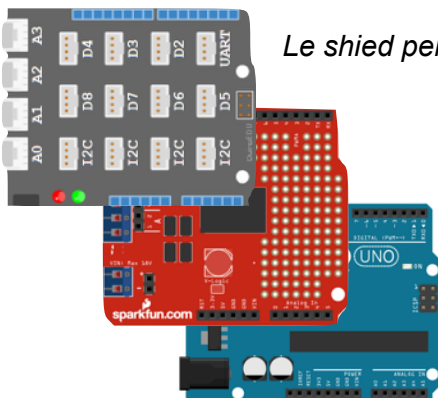
**6V < Alimentation ext. < 18V**

*Alimentation extérieure obligatoire pour de plus « gros » moteurs.*

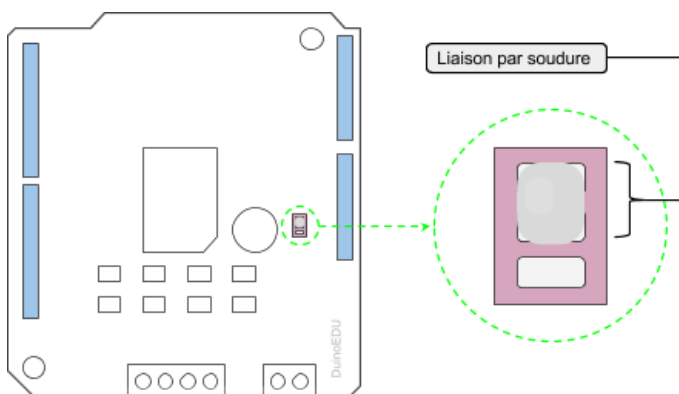
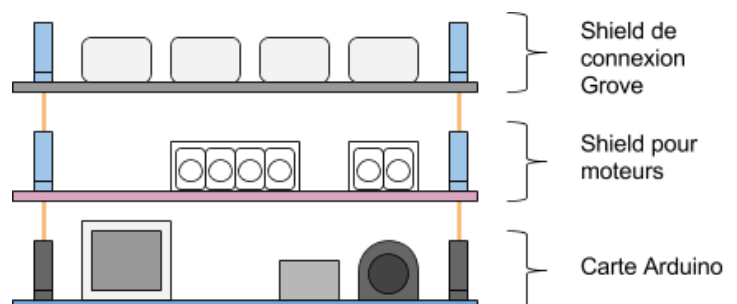


**Ce shield permet de piloter 2 moteurs dans les 2 sens.**

**Il permet également de piloter les moteurs en PWM (sortie analogique).**



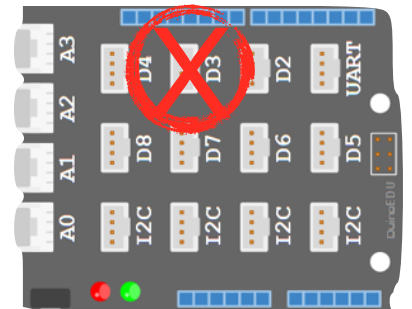
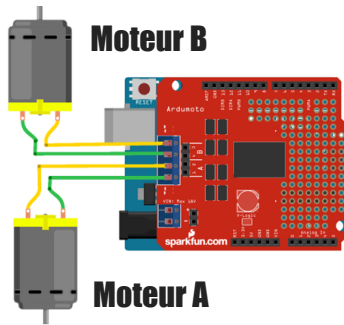
*Le shield permet d'empiler d'autres shields par dessus comme ici avec un shield Grove*



## Préparation

Soudez les pastilles comme indiqué sur la figure. Cela permet de passer le shield en mode 5V. Il faut mettre de la soudure sur 2 pastilles pour créer une liaison électrique.

Moteur	Broche	Utilisation
A	3	Vitesse
	12	Sens
B	11	Vitesse
	13	Sens



*La vitesse du moteur A étant gérée par la broche 3, cela implique qu'elle est inutilisable sur le shield Grove ! Car déjà utilisé par le shield moteur.*



## Exemples



Arduino – générer le code

mettre l'état logique de la broche 12 à haut

mettre l'état logique de la broche 13 à haut

répéter indéfiniment

envoyer sur la broche PWM~ 3 la valeur 0

envoyer sur la broche PWM~ 11 la valeur 0

attendre 2 secondes

envoyer sur la broche PWM~ 3 la valeur 150

envoyer sur la broche PWM~ 11 la valeur 0

attendre 2 secondes

envoyer sur la broche PWM~ 3 la valeur 0

envoyer sur la broche PWM~ 11 la valeur 150

attendre 2 secondes

envoyer sur la broche PWM~ 3 la valeur 255

envoyer sur la broche PWM~ 11 la valeur 255

attendre 2 secondes

Indication du sens du moteur

Moteurs A et B à l'arrêt

Moteur A vitesse à 150/255

Moteur B vitesse à 150/255

Moteurs A et B pleine puissance



**DuinoEDU**

Un merci particulier à DuinoEdu pour l'aide apportée

[https://docs.google.com/document/d/1SLykpTb5o-bU2q6i1WYdKKHcWCUERh\\_0J0fa3QPMn8/pub](https://docs.google.com/document/d/1SLykpTb5o-bU2q6i1WYdKKHcWCUERh_0J0fa3QPMn8/pub)