

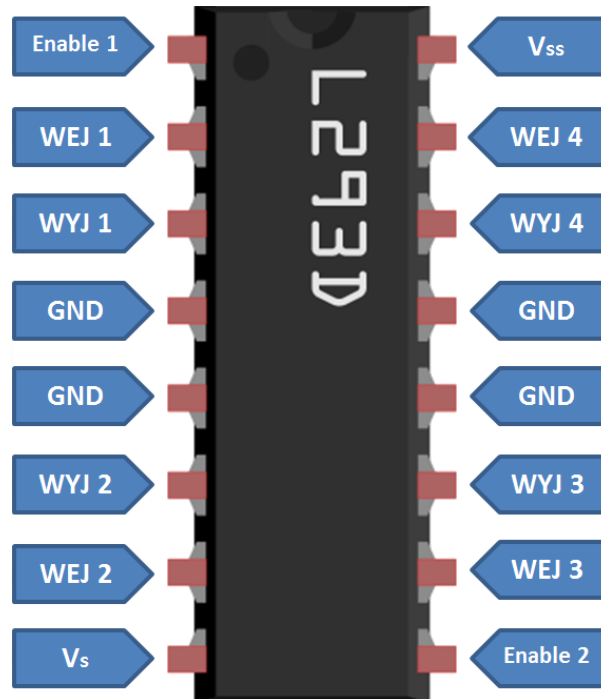


Nazwa implementacji: Silnik DC i potencjometr - S4a

Autor: Krzysztof Bytow

Opis implementacji: Wykorzystanie potencjometru w sterowaniu kierunkiem i prędkością obrotów w środowisku S4a

1. Opis wyprowadzeń i krótka specyfikacja L293d



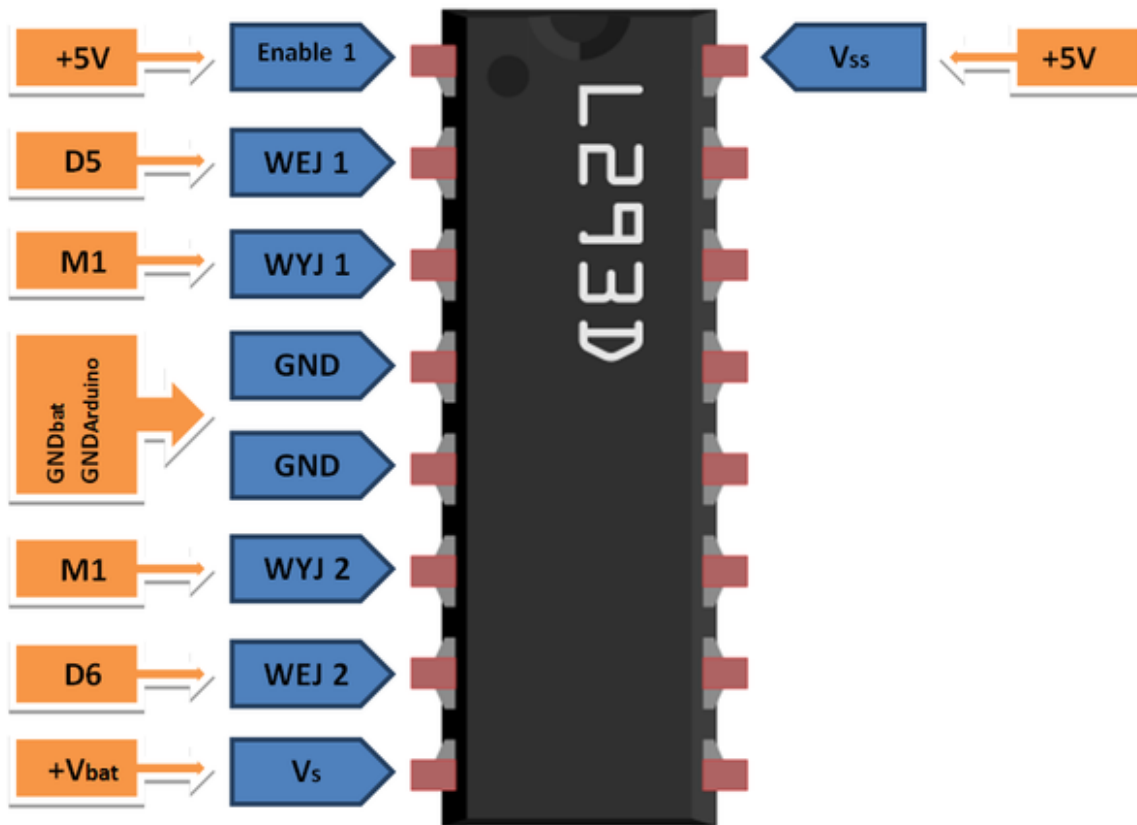
- WYJ1 i WYJ2 - wyprowadzenia do podłączenia silnika nr 1
- WYJ3 i WYJ4 - wyprowadzenia do podłączenia silnika nr 2
- Vs - zasilanie silników (maksymalnie 36V)
- Vss - zasilanie układu
- Enable1 i Enable2 - należy podać stan wysoki aby sterować silnikami M1 i M2
- WEJ1 i WEJ2 - sterowanie silnikiem nr 1
- WEJ3 i WEJ4 - sterowanie silnikiem nr 2
- GND - masa (podłączona zarówno do mikrokontrolera jak i zasilania bateryjnego)

Specyfikacja:

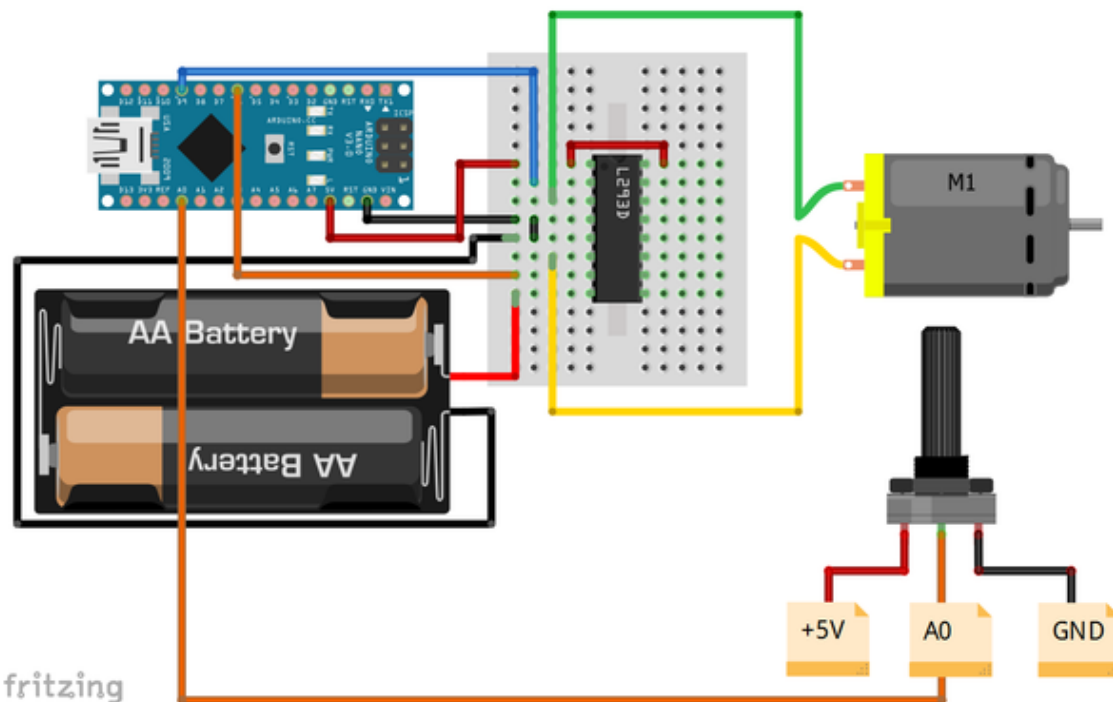
Liczba kanałów: 2 Maksymalne napięcie zasilania silników: 36 V Średni prąd kanał: 0,6 A Szczytowy prąd na kanał: 1,2 A

Dokumentacja techniczna - pobierz

2. Schemat połączeń:



M1-> WYJ1 - podłączony czerwony przewód pod WYJ2 - podłączony czarny przewód



4. Kod implementacji:

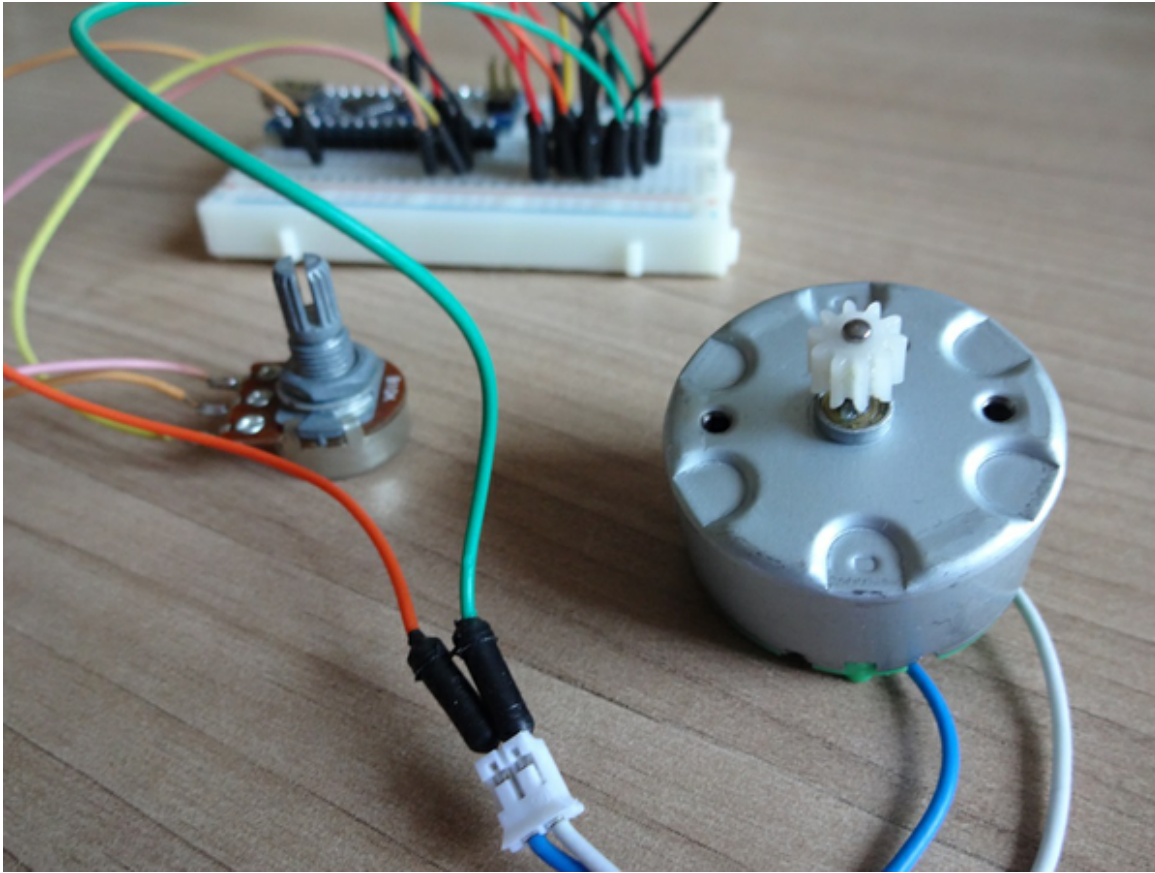
2



```
when clicked
  always
    set i to value of sensor Analog0
    if i < 460
      analog 6 value 0
      analog 5 value 255 - round(i / 1.8)
    if i > 461 and i < 561
      analog 5 value 0
      analog 6 value 0
    if i > 562
      analog 5 value 0
      analog 6 value round(i - 562 / 1.81)
```

6. Prezentacja działania:





Efekt działania:

- <http://youtu.be/FgP6bjLR9Mo>

7. Kody:

- S4a kod - do pobrania na dole strony w załącznikach