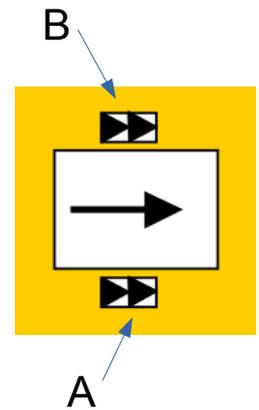
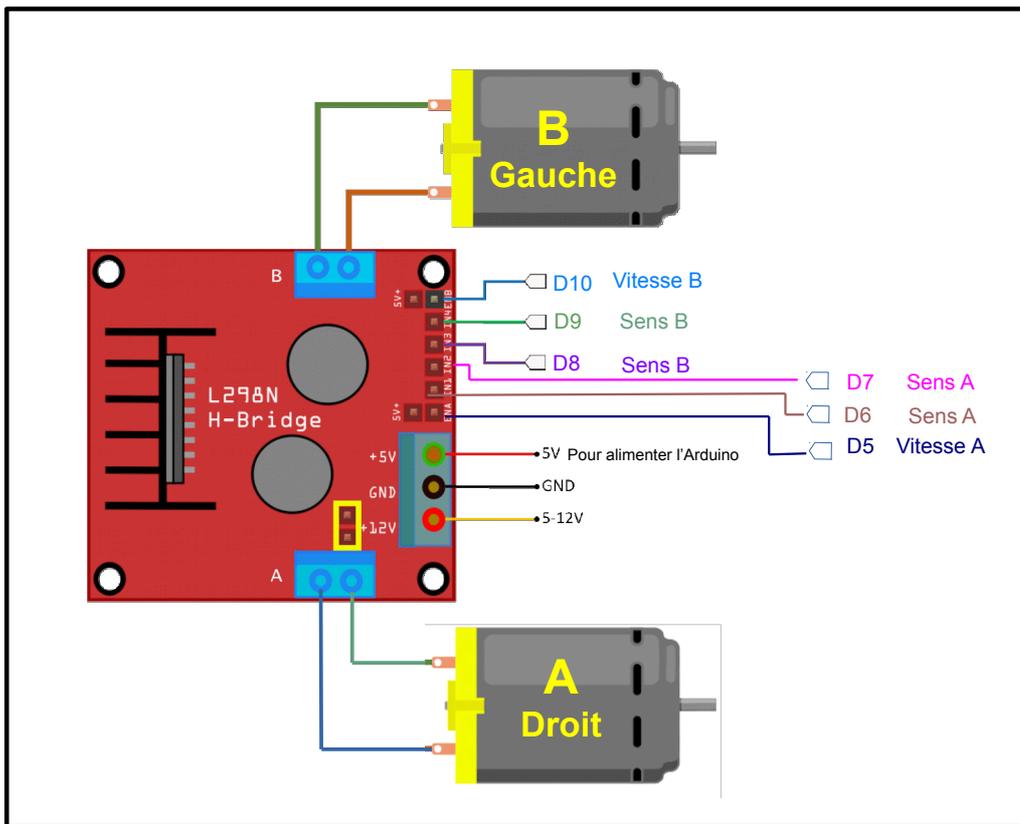
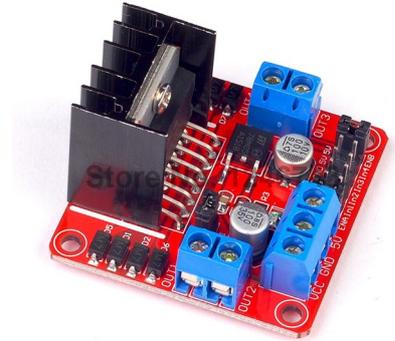
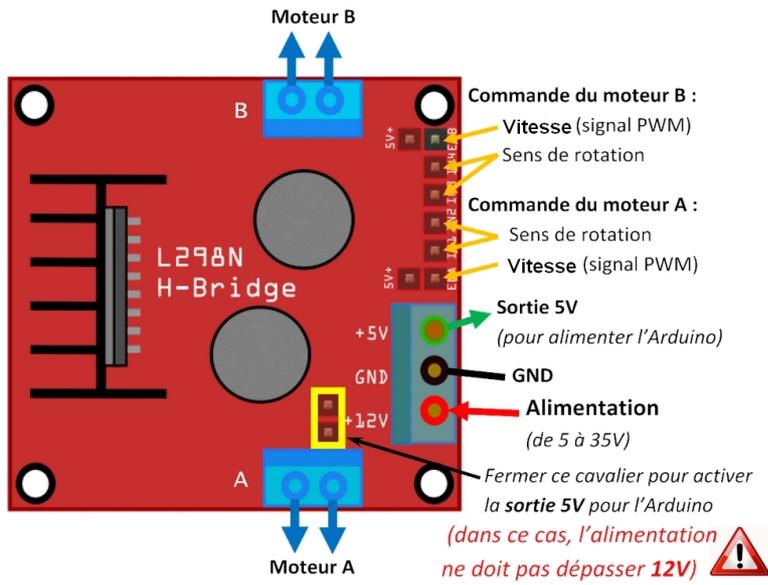
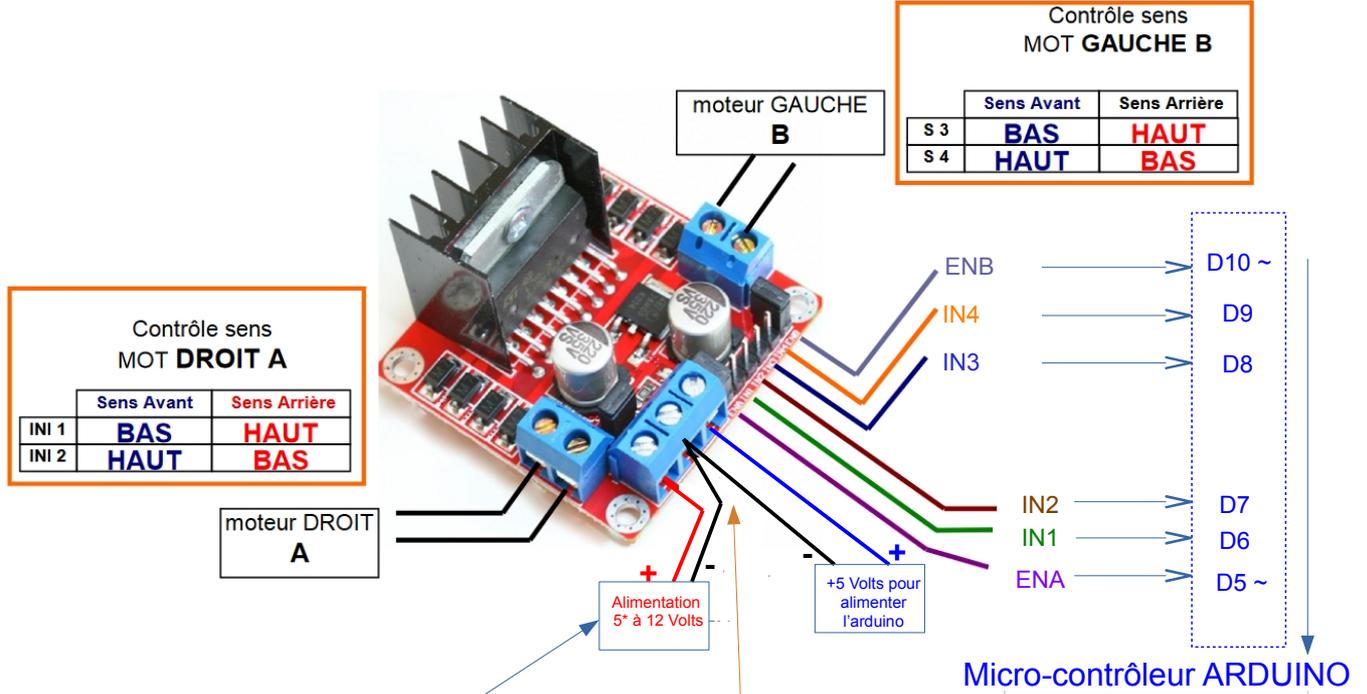


# Programmer le Driver Moteur L298N (double pont en H)



**Carte de contrôle des moteurs (L298N – «double pont en H ») :**



**ATTENTION**  
En réalité il faut alimenter avec une tension au moins de 6 Volts pour une bonne stabilité du fonctionnement. Nous avons opté pour des batteries LIPO 7,4 Volts. En cas de doute, il est conseillé de vérifier la tension délivrée sur les sorties Moteur A et B lorsque la vitesse est MAXI afin d'être certain de ne pas sur-alimenter les moteurs- D'après nos tests , avec une batterie à 7,8 Volts, les sorties moteurs délivrent environ 5,6 Volts en vitesse Maxi quand l'arduino est également alimenté avec la même batterie donc c'est parfait.

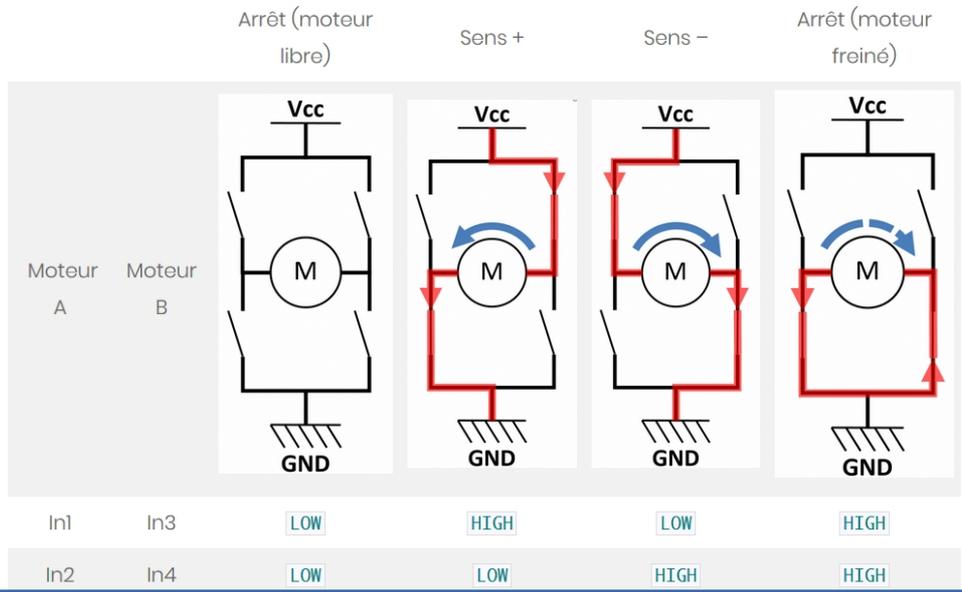
**ATTENTION**  
Le borne moins (la masse) est commune . Il faut brancher la borne moins de la batterie et la borne moins de l'arduino sur la borne moins du Driver Moteur



Broches D5 et D10 PWM obligatoirement

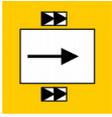
**Fonctionnement du Double Pont en H**

Les ports **ENA** et **ENB** permettent de gérer l'amplitude de la tension délivrée au moteur, grâce à un **signal PWM**. Les ports **In1**, **In2** pour le moteur A et **In3**, **In4** pour le moteur B, permettent de contrôler le pont en H et par conséquent le sens de rotation des moteurs. Par exemple, pour le moteur A :

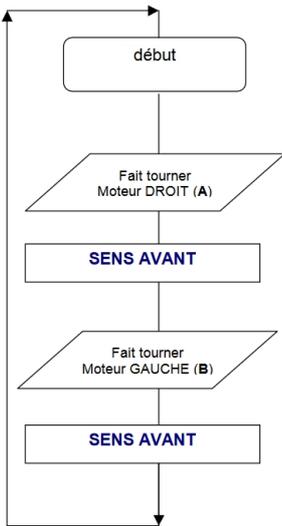


# Comprendre la PROGRAMMATION

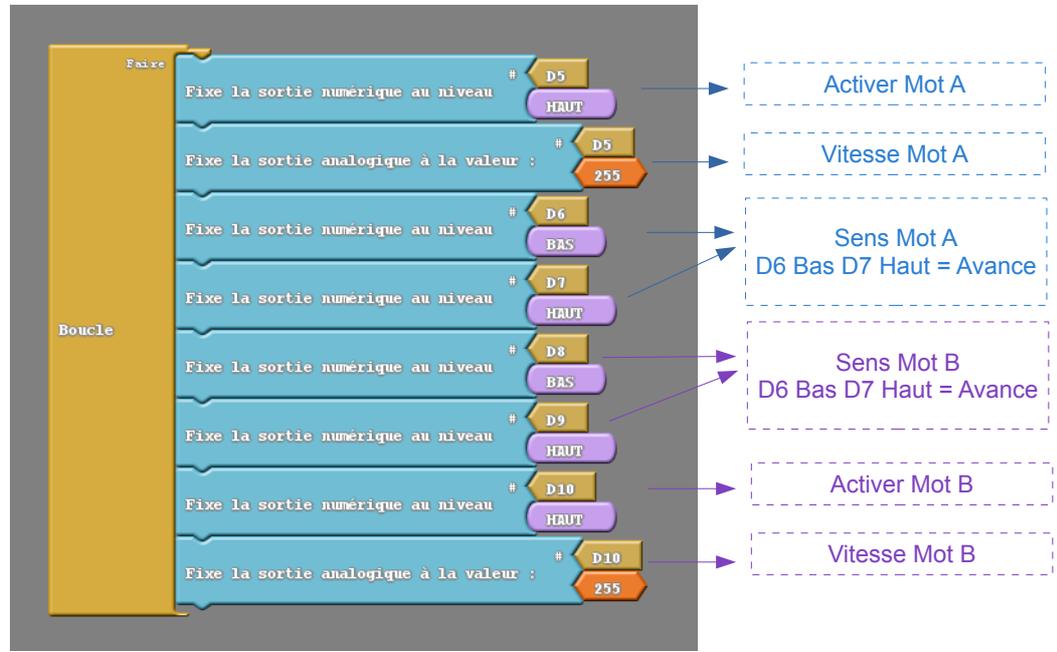
## Avancer Tout droit



Logigramme



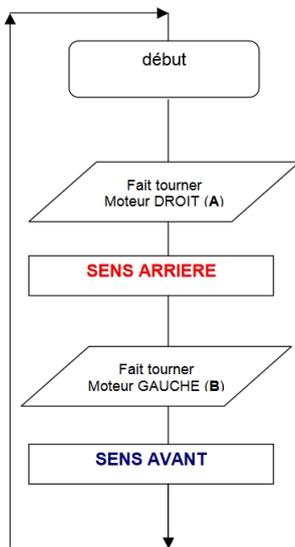
## Ardublock-Education (version Technologie Services)



## Tourner à Droite

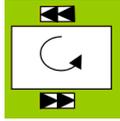


Logigramme

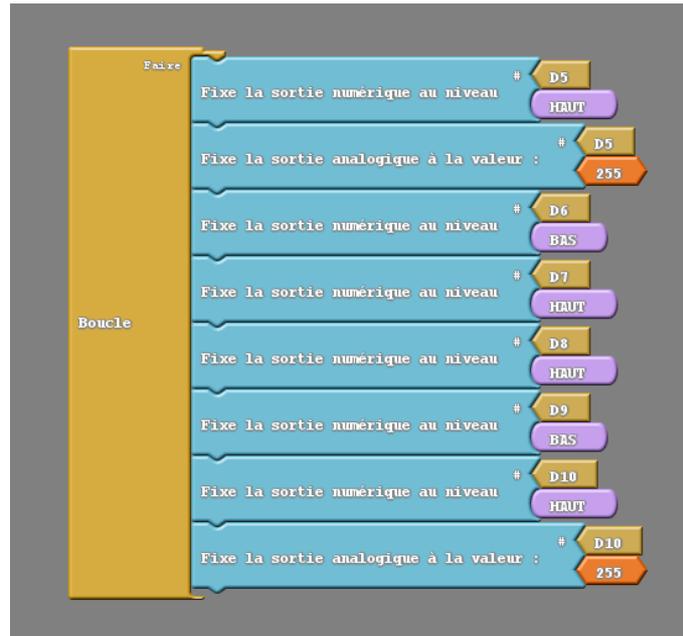
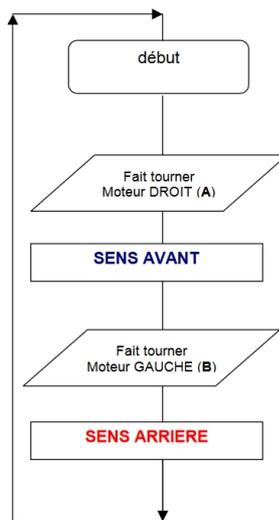


# Comprendre la PROGRAMMATION

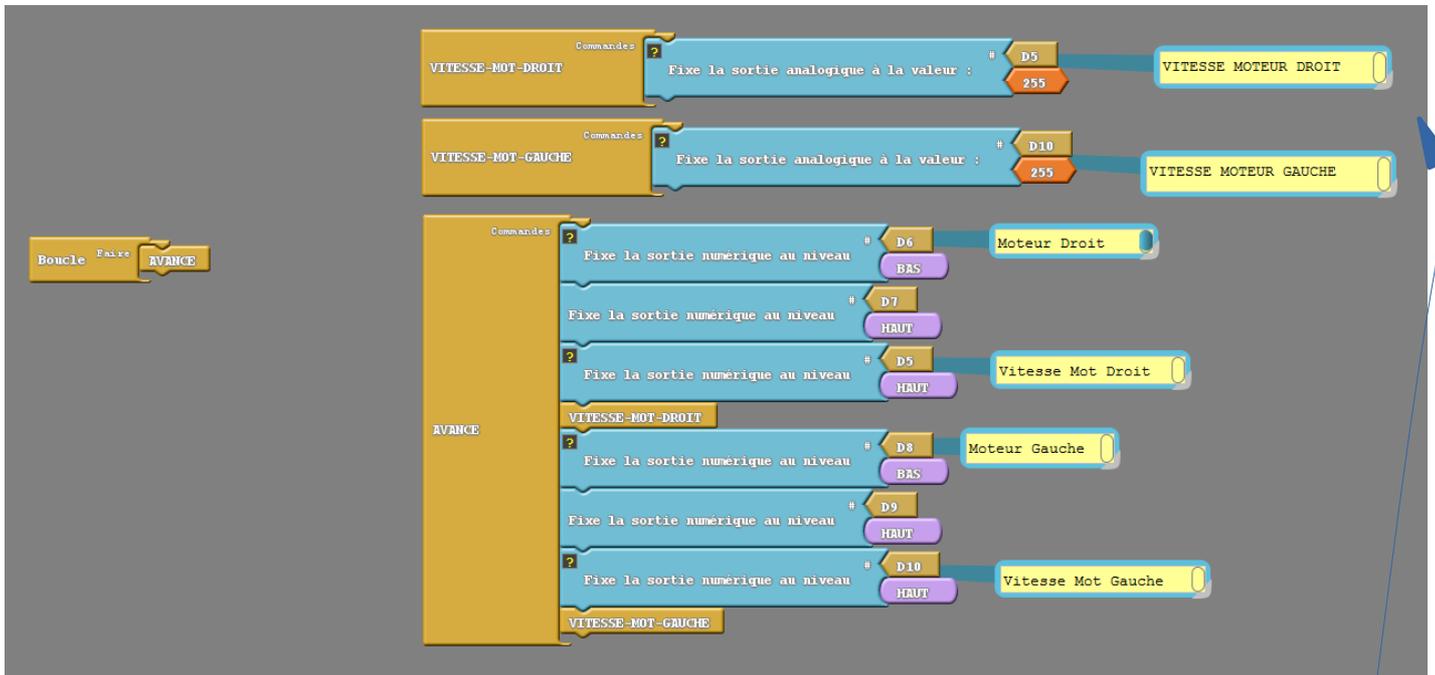
Tourner à Gauche



Logigramme



# Programmer graphiquement, simple et pratique : Utiliser des Sous-Programmes



*Vitesse Mot Droit / Vitesse Mot Gauche*

*Utiliser un sous-Programme pour gérer la vitesse permet de modifier la vitesse à un seul endroit dans Ardublock*

