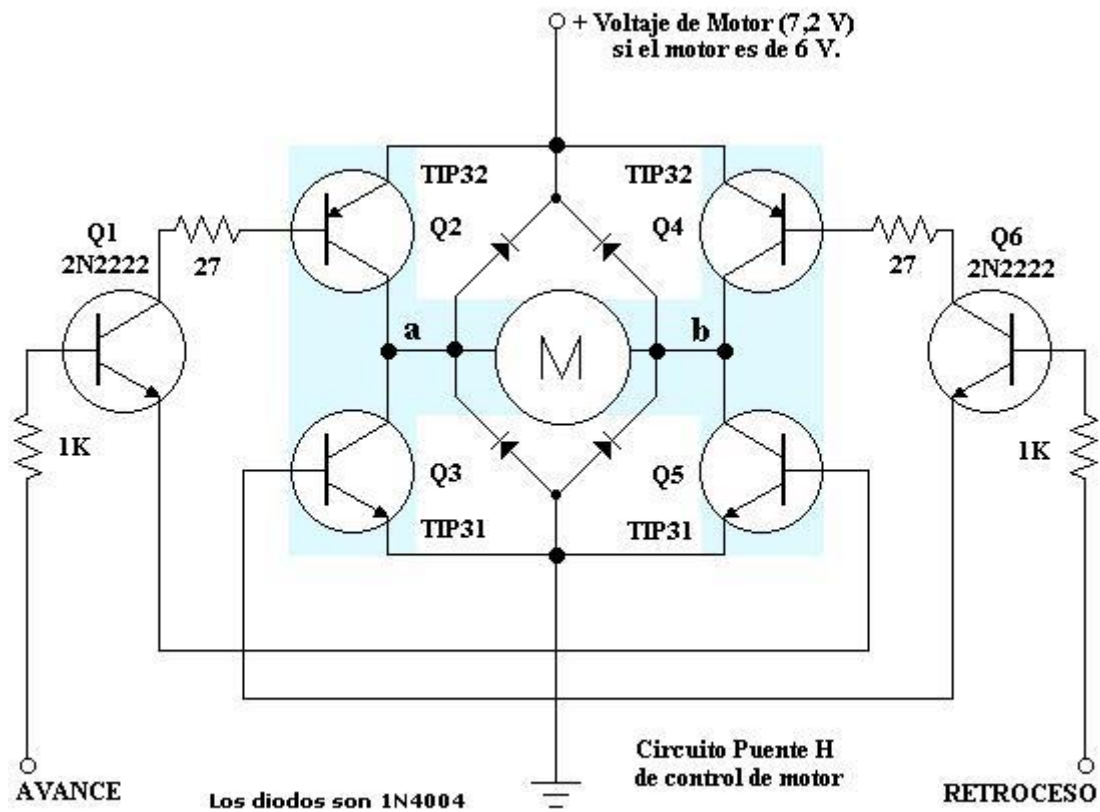


Motores controlados con Arduino

Los motores son los actuadores por excelencia en el área de la mecatronica, Por esto planteamos dos circuitos para ser implementados fácilmente, vale la pena anotar que los circuitos deben ser adaptados a el proyecto en particular.

Inversión de giro:

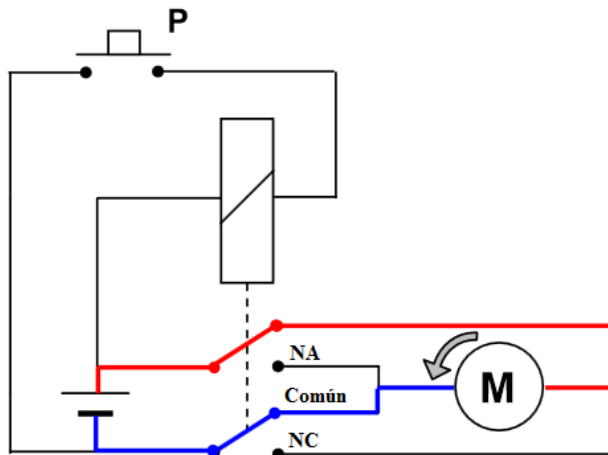
Para lograr la inversión de giro se puede hacer utilizando un sistema controlado desde algún sistema computacional. Dos bits uno para avance y otro para retroceso, usando transistores NPN (2N2222) PNP (2N3406):



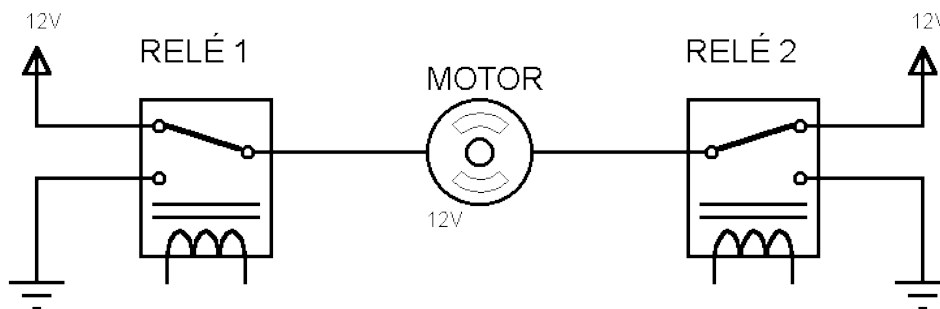
Circuito puente H de control de motor

Control motor DC con relé

Como podemos ver, este sistema mantiene girando el motor (M) todo el tiempo y el pulsador (P), se usa para cambiar el giro.



Para mejorar esto, podemos usar otro relé y la siguiente configuración, esto permite controlar por medio de datos 00 apagado 01 derecha y 10 izquierda.



Control por relé a motor AC:

El transistor NPN puede ser (2N2222 o 2N3404)

circuit for controlling an AC or other high-current device from a microtroller by using a relay

