



# MOTEUR 1 SENS DE ROTATION



Il est possible de gérer la vitesse du moteur en utilisant les sorties analogiques : D3, D5, D6, D9, D10 et D11.

L'interface de pilotage du moteur se connecte sur l'un des ports de D2 à D8.

Faire

boucle

Fixe la sortie numérique au niveau # D2 HIGH

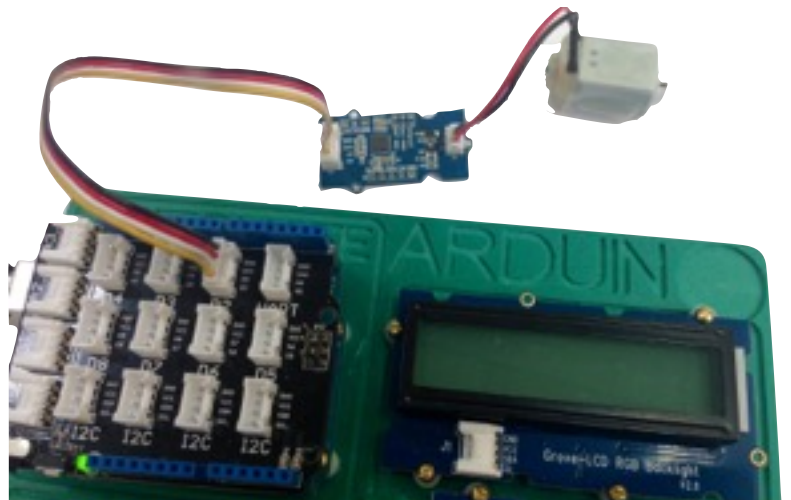
delay MILLIS Millisecondes 3000

Fixe la sortie numérique au niveau # D2 BAS

Piloter le moteur depuis D2

Pose de 3 secondes

Arrêt du moteur



Contrôle

Broches

Tests

Opérateurs mathématiques

Variables/constantes

Generic Hardware

Valeur de la broche Entree numérique

Valeur de la broche Entree Analogique

Fixe la sortie numérique au niveau

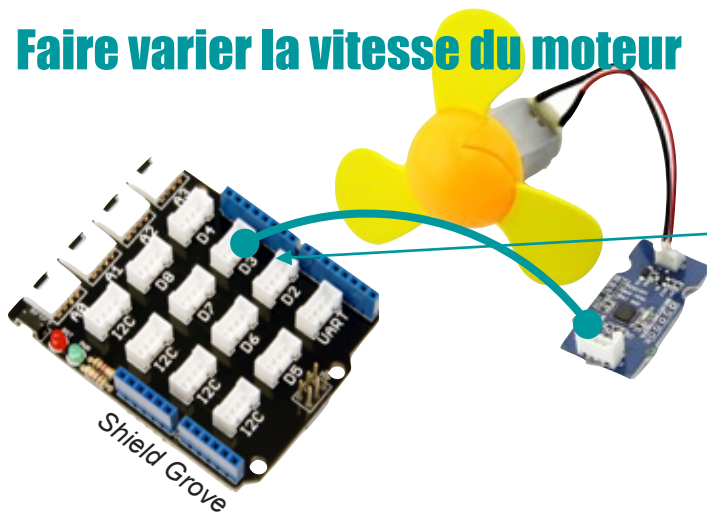
Dans les bibliothèques :  
**Broches**

Glissez / Déposez le bloc  
«**Fixe la sortie numérique**»

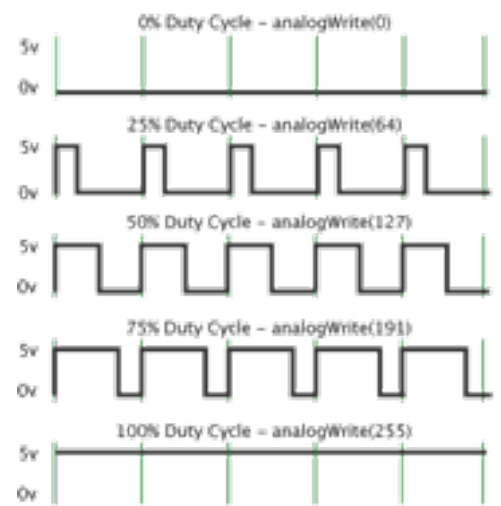
# Faire varier la vitesse du moteur



Pour gérer la vitesse du moteur il faut obligatoirement utiliser une des sorties analogiques : **D3, D5, D6, D9, D10 et D11.**



Voir document **Sortie Analogique**



Dans les bibliothèques : **Broches**

Glissez / Déposez le bloc «**Fixe la sortie analogique**»



Bloc identique car 255 est la valeur maximale en numérique. Ce qui représente l'état 1 en signal logique.

