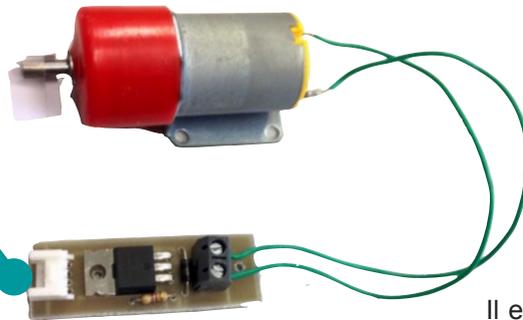
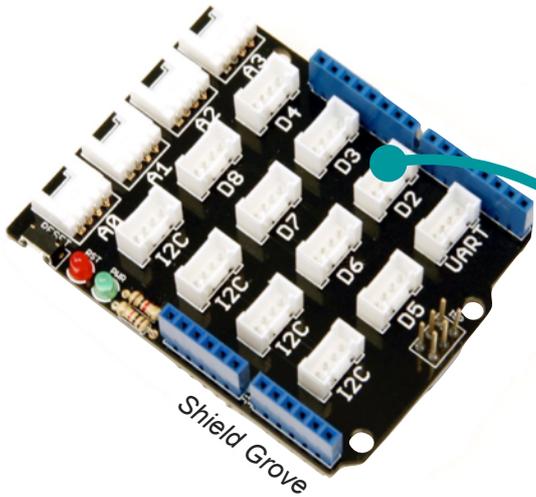




MOTEUR 1 SENS DE ROTATION



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

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

Faire

D2 HIGH

Fixe la sortie numérique au niveau

boucle

delay MILLIS Millisecondes 3000

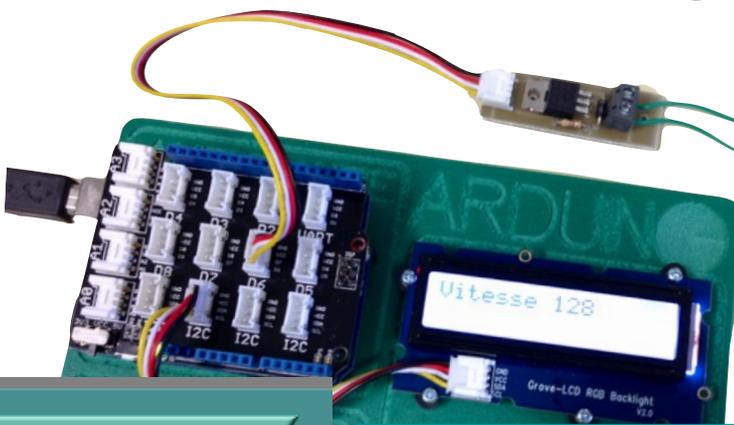
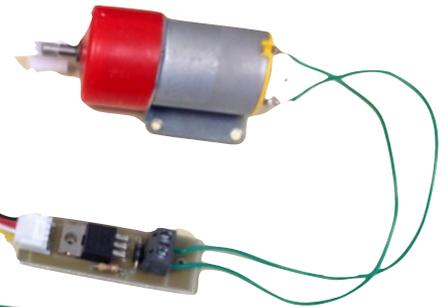
Pose de 3 secondes

D2 BAS

Fixe la sortie numérique au niveau

Arrêt du moteur

Piloter le moteur depuis D2



Contrôle

Broches

Tests

Opérateurs mathématiques

Variables/constantes

Generic Hardware

Valeur de la broche Entree numérique #

Faire

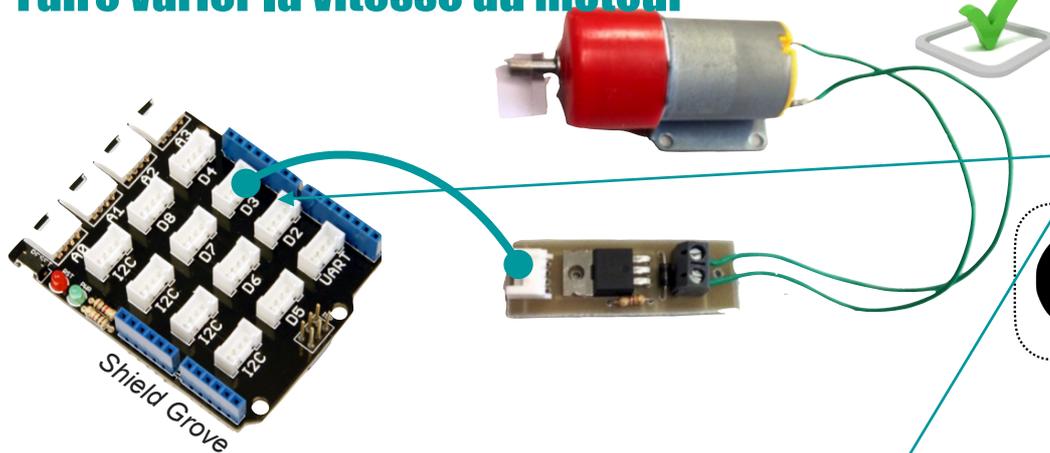
Valeur de la broche Entree Analogique #

Fixe la sortie numérique au niveau #

Dans les bibliothèques : Broches

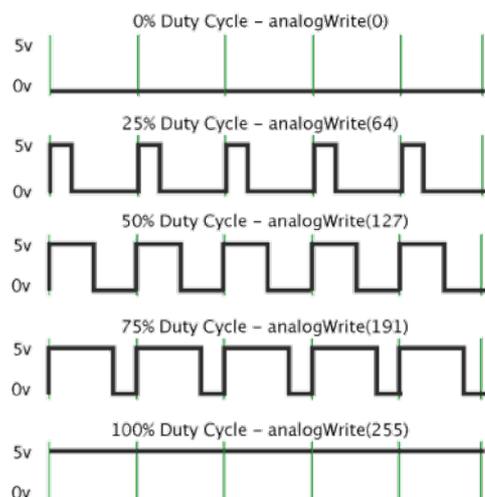
Glissez / Déposez le bloc «Fixe la sortie numérique»

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**»



Broches
Tests
Fixe la sortie analogique à la valeur : #



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

Fixe la sortie analogique à la valeur : # D3 255
=
Fixe la sortie numérique au niveau # D3 HAUT