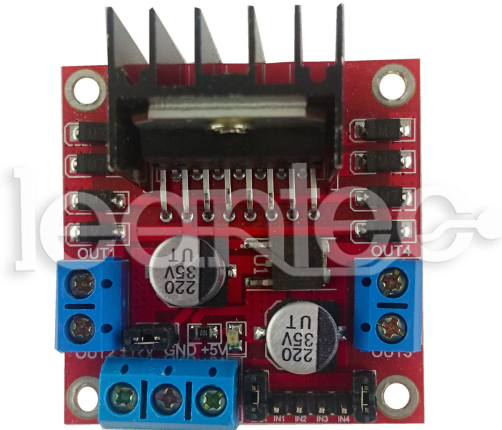


## Controlador de Motores L298N (Rojo)



### Descripción:

La base de este módulo es el circuito integrado L298N, el cual es un doble puente H.

Este es capaz de manejar niveles altos voltaje y de corriente, además de estar diseñado para soportar cargas inductivas tales como relés, solenoides, motores de corriente continua y motores paso a paso. Este tipo de cargas las soporta gracias a unos diodos, los cuales

absorben las corrientes inversas que producen estas cargas.

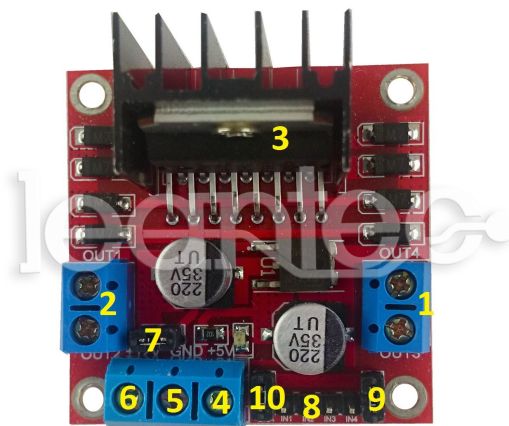
Dispone de dos puentes para habilitar o deshabilitar las salidas independientemente de las señales de entrada. También incorpora un interruptor para la conexión y desconexión de toda la placa.

Otra de las cosas muy útiles de la que dispone, es un regulador 7805, el cual, estabiliza la tensión de entrada de la placa a 5V y la entrega por una salida.

### Descripción de las partes del

#### Driver:

- 1: Conector para la salida 3 y 4.
- 2: Conector para la salida 1 y 2.
- 3: Driver L298N.
- 4: Salida de 5V.
- 5: GND
- 6: VCC



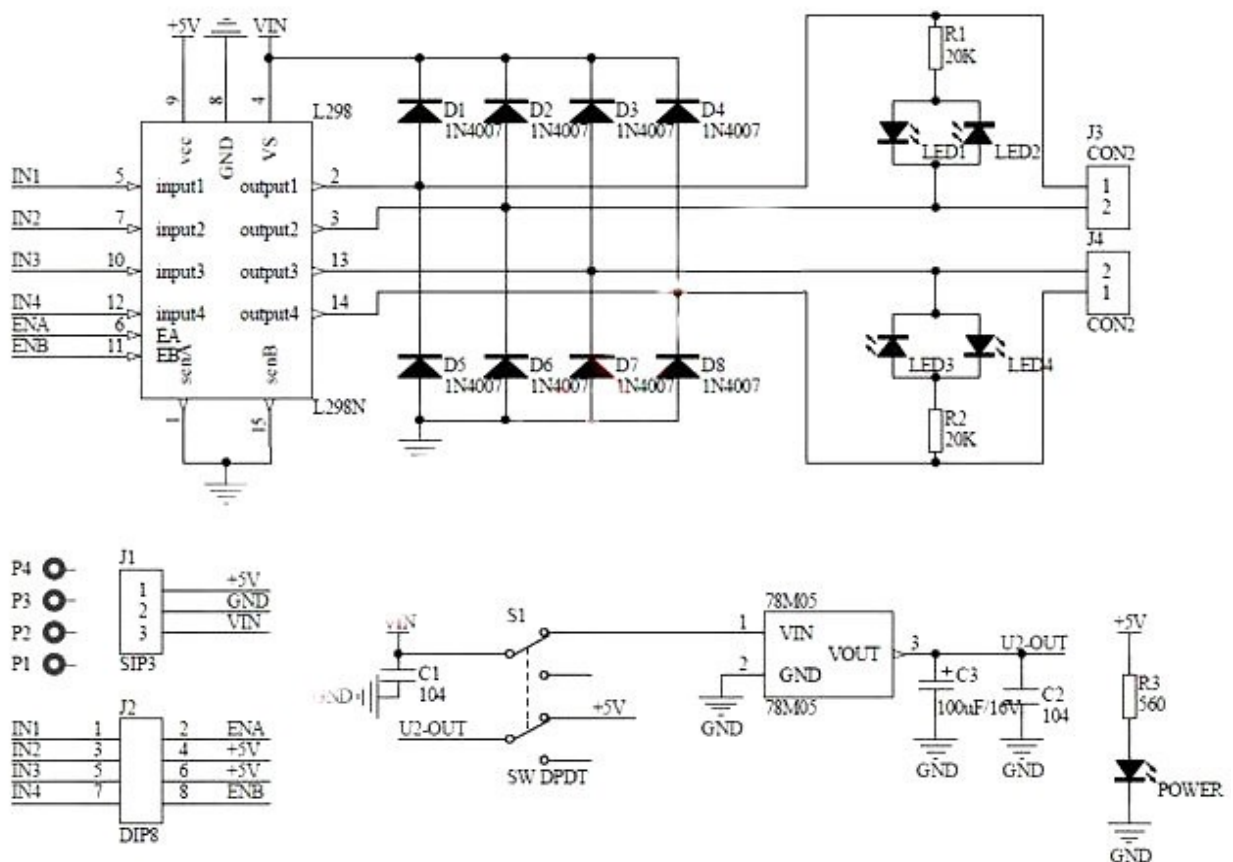
Hoja de datos del controlador de motores **L298N** (Rojo)

- 7: Jumper para la activación.
- 8: Pines para el control de giro de los motores.
- 9: Pin para el control PWM del motor 2.
- 10: Pin para el control PWM del motor 1.

## Características electrónicas:

- Driver: L298N.
- Tensión de alimentación del driver: 6-48V
- Intensidad máxima de cada canal del driver: 2A.
- Salida lógica de 5V.
- Potencia máxima 25W, a una temperatura de 75°C.
- Temperatura de trabajo: -25°C a 130°C.
- Peso aproximado de módulo: 48g.

## Esquema electrónico:



## Ejemplo de conexión:

-**Vcc**: Tensión a la que van a funcionar los motores.

-**Gnd**.

- **In's motor 1**: Pines para el control de giro del motor 1.

- **In's motor 2**: Pines para el control de giro del motor 2.

-**PWM 1**: Control de velocidad del motor 1.

-**PWM 2**: Control de velocidad del motor 2.

