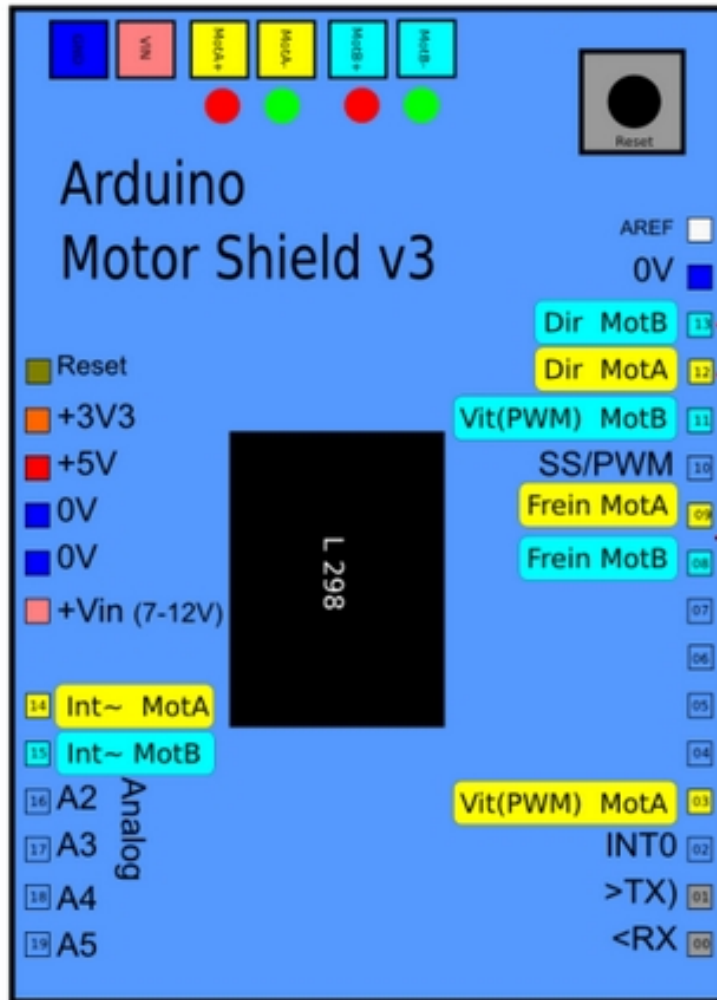


FONCTIONNEMENT DE LA CARTE DE PILOTAGE DES MOTEURS



Digital 12 et 13 : Fixe le SENS de ROTATION
niveau HAUT = SENS 1 ; niveau BAS = SENS 2

Digital 8 et 9 : Frein stoppe le moteur
niveau BAS = frein Inactif ; niveau HAUT = frein ACTIF

Analogique 3 et 11 : Vitesse moteur (PWM)
Vitesse mini = 0 ; Vitesse MAXI = 255



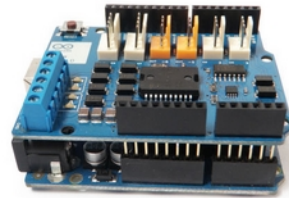
Shield Moteur



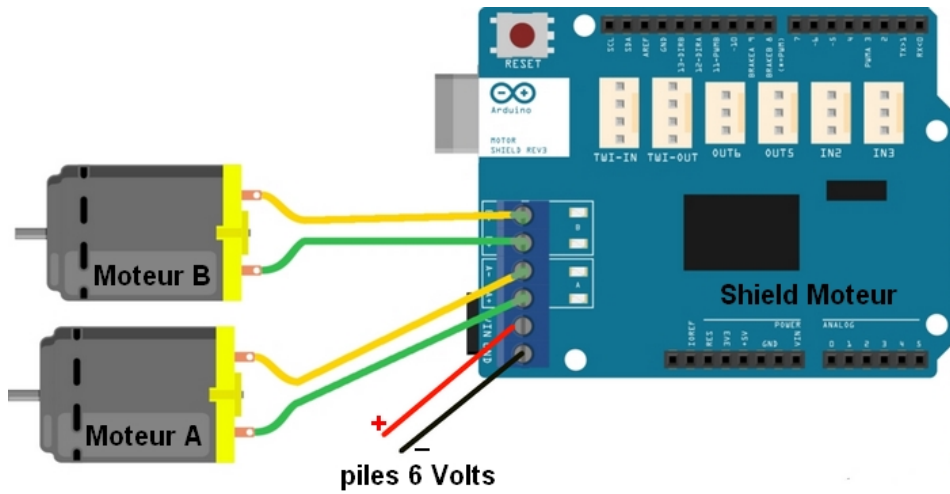
Shield Moteur



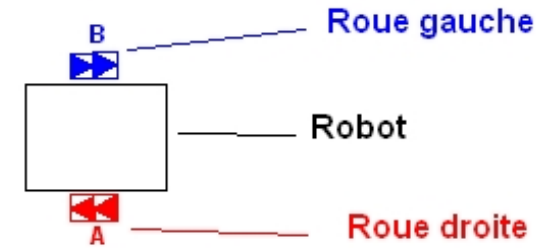
assemblage du Shield sur la carte ARDUINO UNO



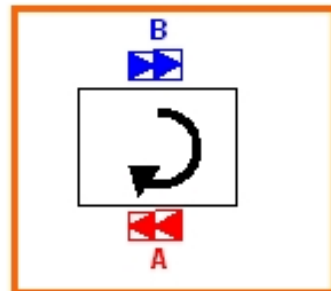
Shield Moteur assemblé



piles 6 Volts

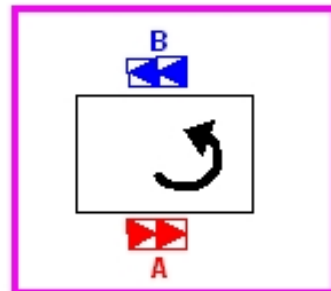


Virage à DROITE



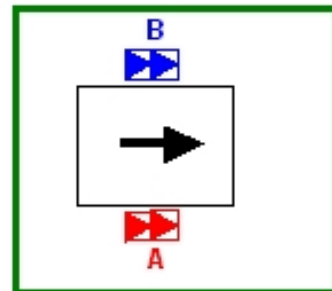
B marche AVANT
A marche ARRIERE

Virage à GAUCHE



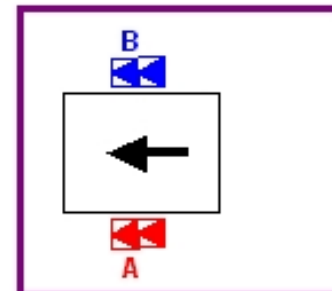
B marche ARRIERE
A marche AVANT

AVANCE



B marche AVANT
A marche AVANT

RECULE



B marche ARRIERE
A marche ARRIERE