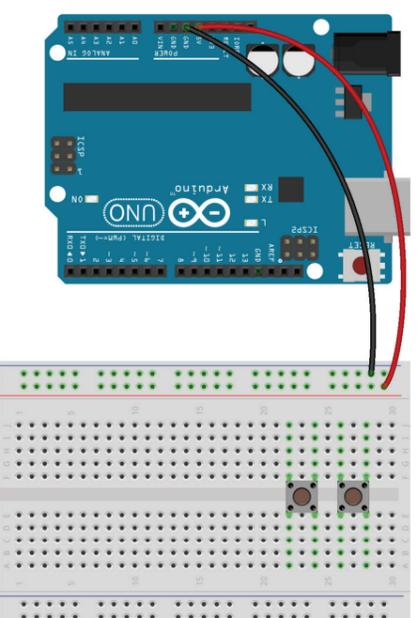


L'OU HACK PO.

Réaliser un montage
Arduino pour votre
zootrope

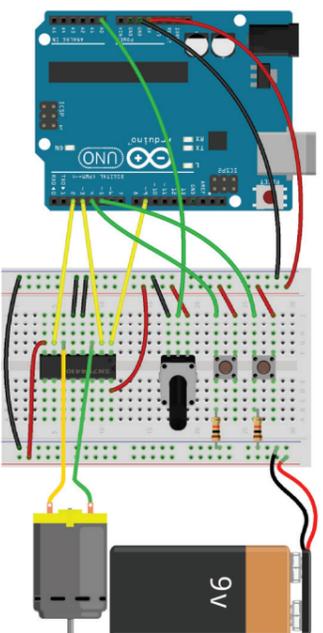
Ce montage permet de
commander la vitesse et
le sens de rotation d'un
moteur



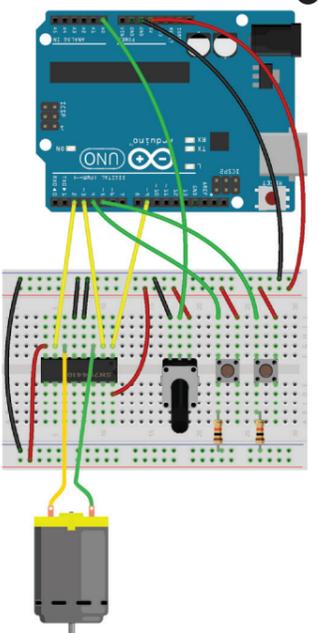
ÉTAPE 1
Connecter l'alimentation
+ sur 5v
- sur Gnd
Ajouter 2 interrupteurs au
centre de la platine.



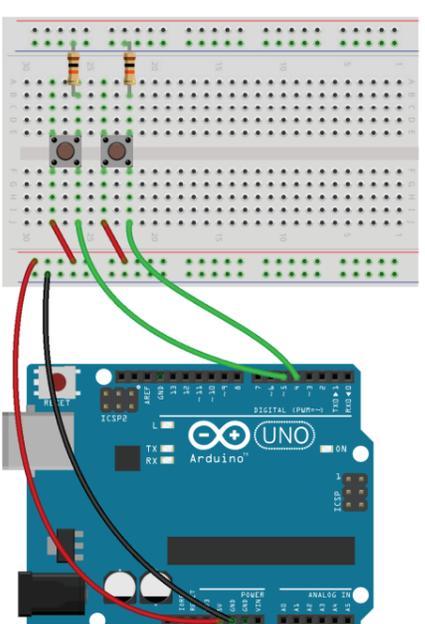
fritzing



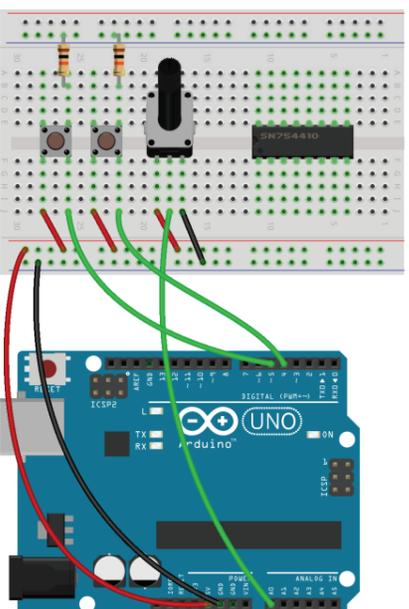
ÉTAPE 7
Connecter la batterie 9v
en respectant la polarité



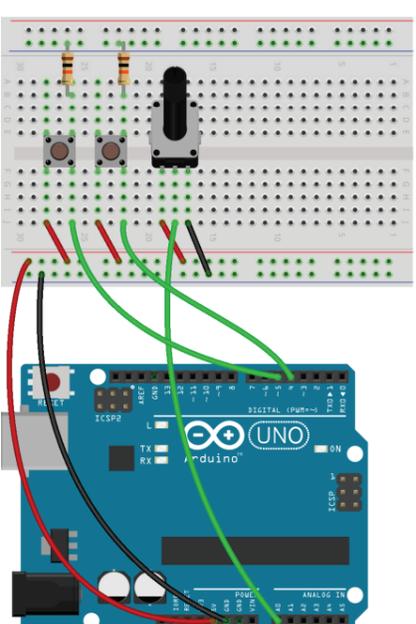
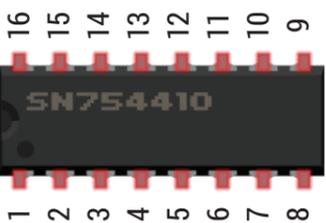
ÉTAPE 6
Connecter H-Bridge (suite)
Le 3 est connecté au moteur
Le 6 est connecté au moteur
Le 8 est connecté au **+**
de la platine (côté droit)
Le 9 est connecté au **+**
de la platine (côté gauche)
Relier les - de la platine



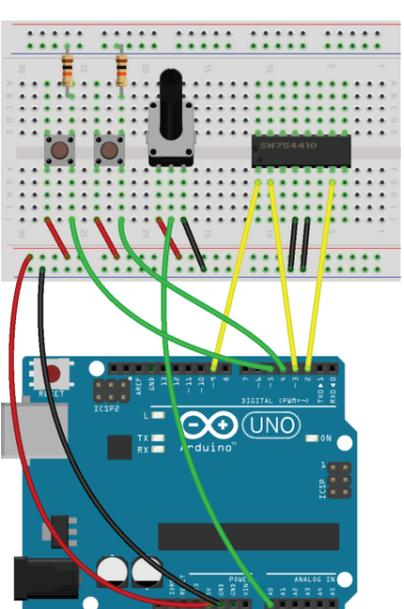
ÉTAPE 2
Ajouter 2 résistances
de 10kOhm sur la partie
basse de l'interrupteur et
sur le - de la platine
L'interrupteur (sur 5)
arrête et démarre le
moteur.
Le 2nd interrupteur (sur 4)
change le sens de rotation
du moteur.



ÉTAPE 4
Connecter au centre de la
platine le circuit H-Bridge



ÉTAPE 3
Brancher le potentiomètre
sur la platine.
Connecter 1 côté sur le **+**,
l'autre sur le - et le centre
au connecteur Analog A0



ÉTAPE 5
Connecter H-Bridge
Le 1 est connecté au 9
d'Arduino
Le 2 est connecté au 3
d'Arduino
Le 7 est connecté au 2
d'Arduino
Le 4 est connecté au -
de la platine
Le 5 est connecté au -
de la platine