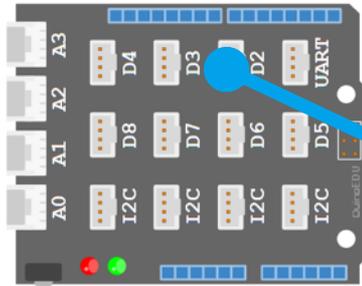


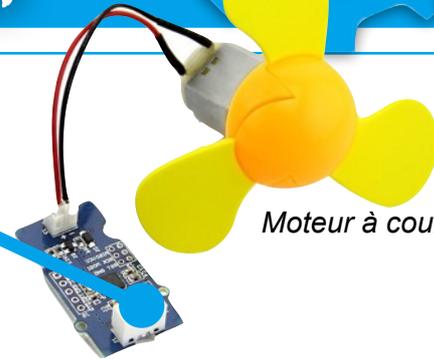
# ACTIONNEUR MOTEUR À COURANT CONTINU



Exemple ici avec un moteur sur le port D2 qui tourne dans un seul sens toutes les 10 secondes



Interface Arduino



Moteur à courant continu

Interface de puissance moteur :

Etat haut (1 logique) : Tourne dans un sens  
Etat bas (0 logique) : Arrêt



Pour faire varier la vitesse du moteur  
Voir document : **Sortie Analogique**

quand pressé

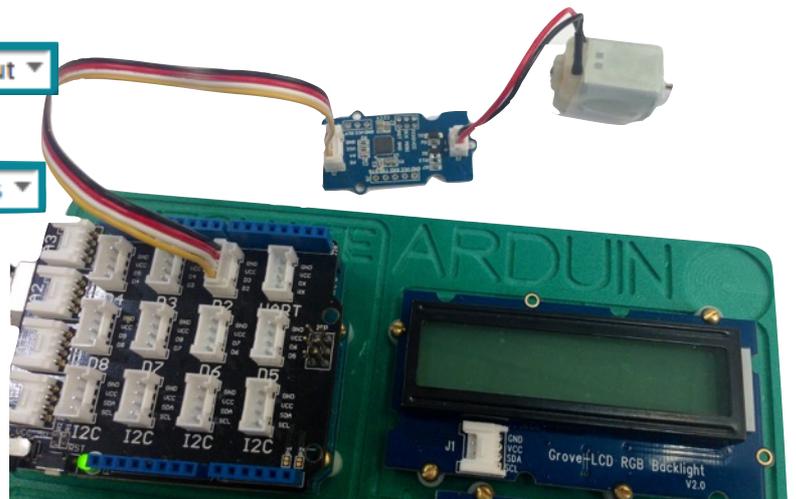
répéter indéfiniment

Mettre Moteur sur la broche D2 à haut

attendre 10 secondes

Mettre Moteur sur la broche D2 à bas

attendre 10 secondes



Mettre <Saisie libre> sur la broche D2 à haut

- la led rouge
- la led verte
- la led bleue
- la led blanche
- la led multicolore
- le relais
- l'émetteur IR
- le buzzer
- le vibreur
- l'électroaimant
- le bornier

### Bloc « Mettre ... »

Ce bloc pilote une sortie numérique (D2 par exemple)

Cette valeur est numérique :

0 pour un état bas

1 pour un état haut



Dans le menu déroulant, une liste non exhaustive est disponible afin d'identifier votre actionneur.

Pour nommer un autre actionneur, cliquez dans la zone de texte < Saisie libre > et taper le nom de votre actionneur.