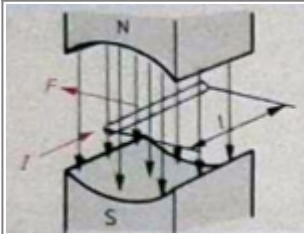
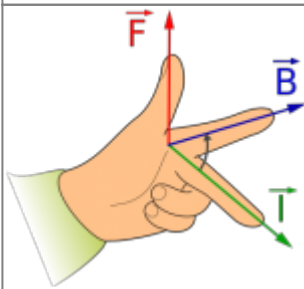


# Arduino motors

Segons principi físic de funcionament(ma esquerra FBI) el corrent elèctric que alimenta un motor ha de canviar de sentit quan canvia el pol magnètic sota que està. La commutació pot ser mecànica o elèctrica-electrònica. Així farem una primera divisió dels motors en motors amb commutació mecànica(escombretes) commutació electrònica o elèctrica.



Força(F)=Camp Magnètic(B)\*Intensitat(I)\*longitud



1. brushed = commutacio mecanica
2. brushless = commutacio electronica
  - 2.1.steeper
  - 2.2.dc(servo)
  - 2.3.ac(assynchronous)

From:  
<http://wiki.controlonline.net:50506/> - **ControlOnLine.net**

Permanent link:  
[http://wiki.controlonline.net:50506/doku.php?id=tutorials:arduino:05\\_arduino\\_motors](http://wiki.controlonline.net:50506/doku.php?id=tutorials:arduino:05_arduino_motors)

Last update: **2019/01/02 22:53**

