

モーターをあやつれ！

IchigoJam ミッション プリント / LV3

モーターで動くロボットをコントロールしてみよう。

IchigoJam の出力は最大 20mA (m=ミリ=1/1000) と弱い。

モーターを回すには約 1A 必要なため、モータードライバ IC と別電源が必要。

単 3 電池 x 4 の電池ボックスとモーターをコントロールするモータードライバ IC (SN754410NE) を使って、モーターを回そう。

ブレッドボードにモータードライバと電池ボックスを挿して配線しよう

6V: 電池ボックスのプラス

※IchigoJam の VCC では NG

GND: 電池ボックスのマイナス
と IchigoJam の GND、両方つ
なぐ

OUTn: IchigoJam の OUT から
つなぐ

6V	1	●	16	6V
OUT1	2		15	OUT3
MOTOR1-1	3		14	MOTOR2-1
GND	4		13	GND
GND	5		12	GND
MOTOR1-2	6		11	MOTOR2-2
OUT2	7		10	OUT4
6V	8		9	6V

MOTOR: モーター 2 つ

(OUT1 と OUT2 で MOTOR1 をコントロール、OUT3 と OUT4 で MOTOR2 をコントロール)

ミッション 1. OUT1,1 でどう動く？ OUT 1,0 とすると？

ミッション 2. OUT2,1 でどう動く？ OUT 1,1 とすると？

ミッション 3. モーター 2 つを自在にあやつるプログラムをつくれ

CC BY <http://fukuno.jig.jp/>