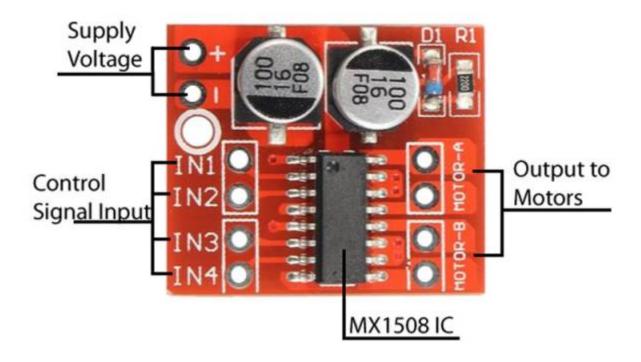
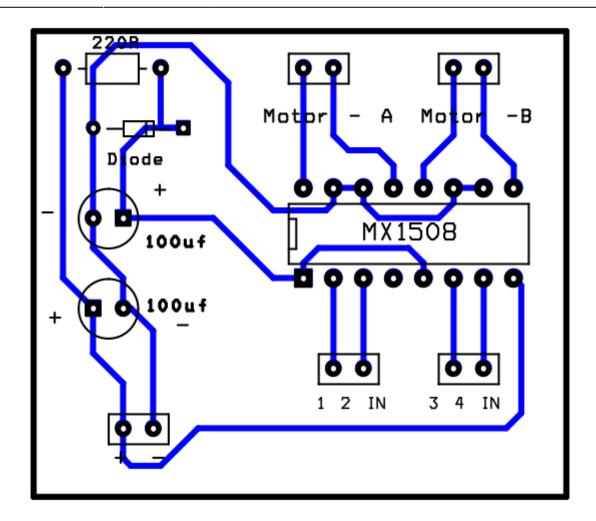
2025/11/07 23:22 1/5 MX1508

MX1508





Caractéristiques du module pilote de moteur MX1508

Le pilote MX1508 est l'un des pilotes les moins chers pour faire fonctionner des moteurs à courant continu avec un courant maximum de 2 ampères. Les petites dimensions et la configuration simple sont les caractéristiques positives de ce module.

Le MX1508 est un pilote de moteur à double pont complet qui permet de connecter simultanément deux moteurs à courant continu.

Ce pilote dispose d'un circuit de protection contre la température qui désactive le pilote en cas de surchauffe. Les fonctionnalités de ce module sont les suivantes :

- Plage de tension de fonctionnement : 2 à 9,6 V CC.
- Courant de sortie maximum : 1,5 A (crête 2 A)
- Température maximale de fonctionnement : 15 °C



Le contrôleur de moteur MX1508 suit la configuration du pont en H, ce qui est pratique pour piloter des moteurs pas à pas.

2025/11/07 23:22 3/5 MX1508

Fiche technique

MX1508: fiche technique EN

Brochage du module pilote de moteur MX1508

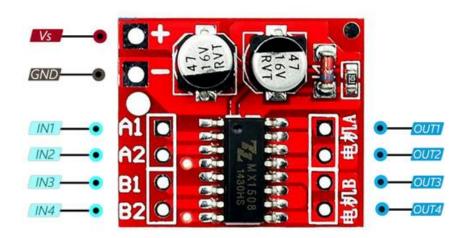
Ce capteur possède 10 broches :

• Vs : Alimentation du module (entrée)

GND: terre
IN1: Entrée 1
IN2: Entrée 2
IN3: Entrée 3
IN4: Entrée 4
SORTIE1: Sortie 1

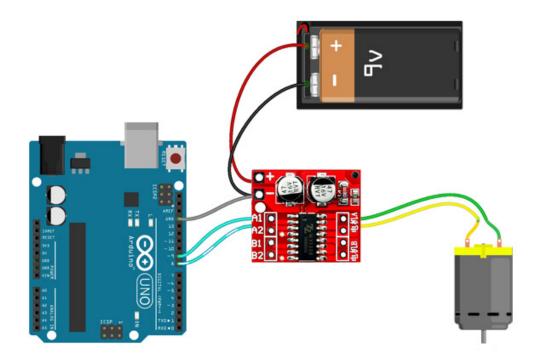
SORTIE1: Sortie 1SORTIE2: Sortie 2OUT3: Sortie 3OUT4: Sortie 4







Exemple d 'utilisation





Code arduino Exemple

exemple_mx1508.ino

```
/*
   MX1508 DC MOTOR DRIVER MODULE
   modified on 25 Sep 2020
   by Saeed Olfat @ Electropeak
   Home
*/

void setup() {
   pinMode(8, OUTPUT); //IN2
   pinMode(9, OUTPUT); //IN1
}
void loop() {

// Full speed forward
   digitalWrite(8, HIGH);
```

2025/11/07 23:22 5/5 MX1508

```
digitalWrite(9, LOW);
  delay(3000);
// Full speed backward
  digitalWrite(8, LOW);
  digitalWrite(9, HIGH);
  delay(3000);
// 0 to 100% speed in forward mode
  for (int i=0; i<256; i++)
      digitalWrite(8, HIGH);
      analogWrite(9, i);
      delay(20);
  delay(50);
 // 0 to 100% speed in backward mode
        for (int i=255; i<0; i--)
      digitalWrite(8, LOW);
      analogWrite(9, i);
      delay(20);
        delay(50);
```

Comme vous pouvez le voir dans le code, le moteur avance d'abord pendant 3 secondes et recule pendant 3 secondes. Ensuite le moteur s'arrête et sa vitesse augmente de 0 à 100% en marche avant avec une accélération constante, puis le même mouvement s'effectue en marche arrière.

From:

http://chanterie37.fr/fablab37110/ - Castel'Lab le Fablab MJC de Château-Renault

Permanent link:

http://chanterie37.fr/fablab37110/doku.php?id=start:arduino:mx1508&rev=1700582975

Last update: 2023/11/21 17:09

