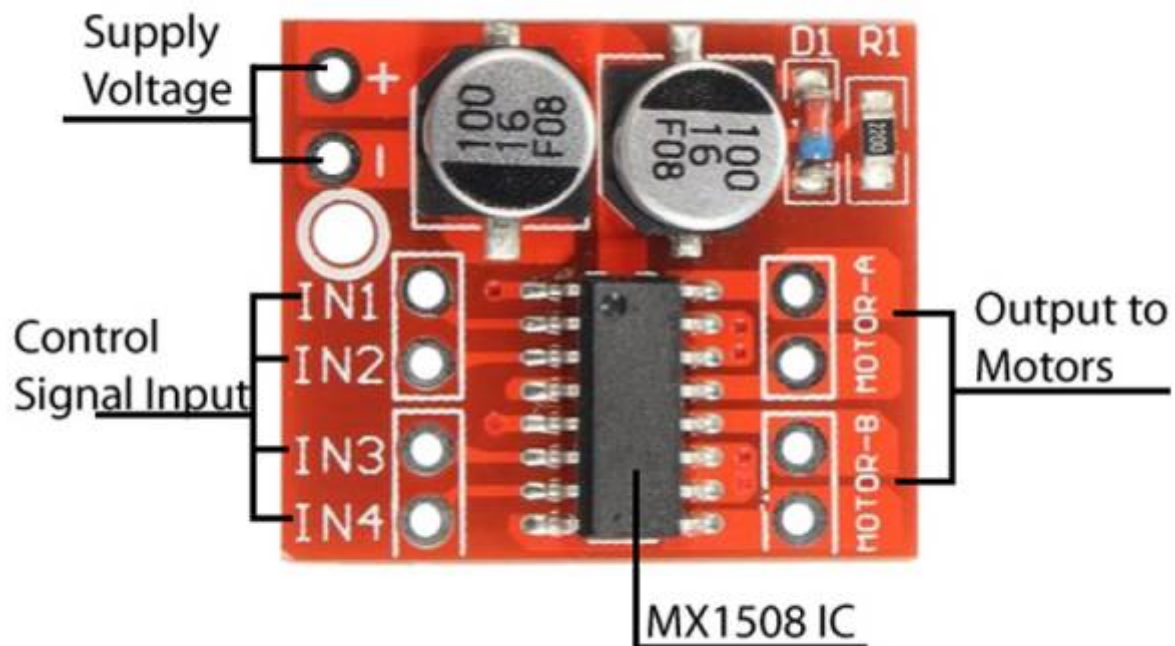


# MX1508



## 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.

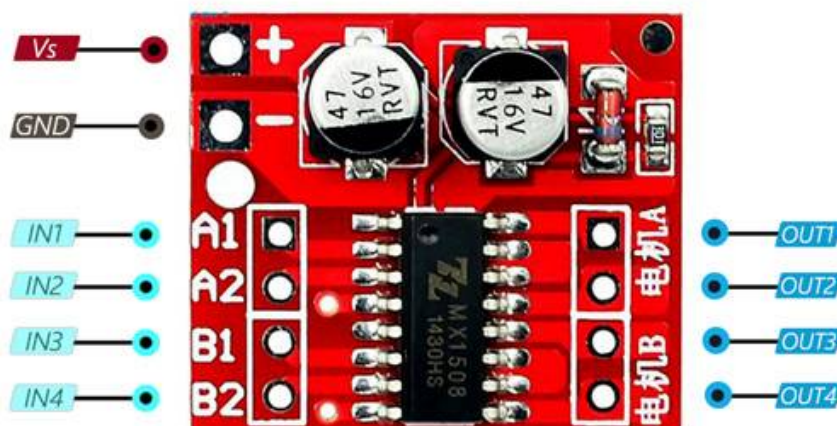
## Fiche technique

[MX1508 : fiche technique EN](#)

## Brochage du module pilote de moteur MX1508

Ce capteur possède 10 broches :

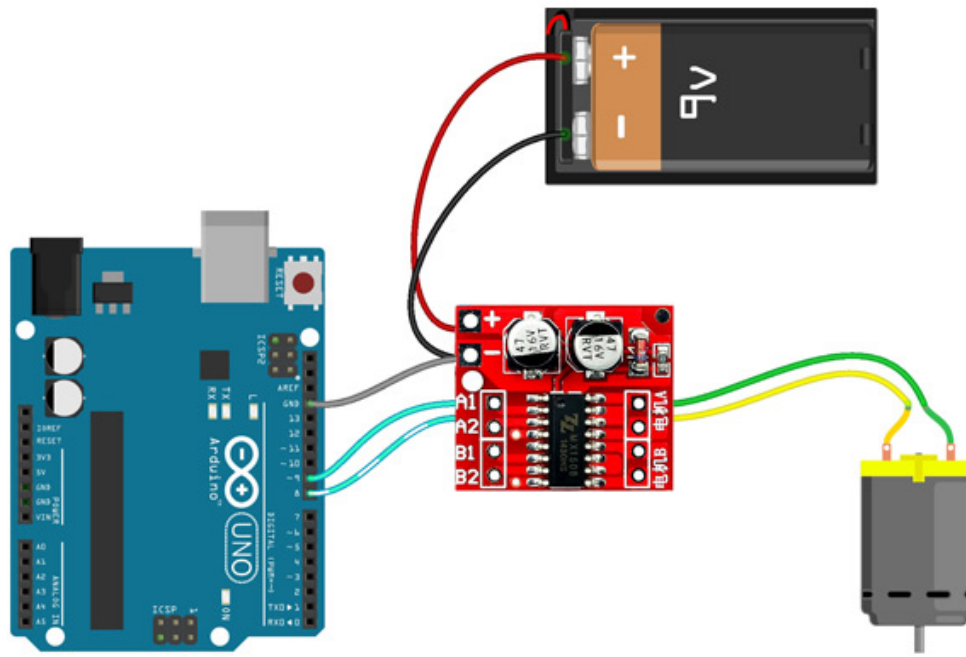
- Vs : Alimentation du module (entrée)
- GND : terre
- IN1 : Entrée 1
- IN2 : Entrée 2
- IN3 : Entrée 3
- IN4 : Entrée 4
- SORTIE1 : Sortie 1
- SORTIE2 : Sortie 2
- OUT3 : Sortie 3
- OUT4 : Sortie 4



[www.Electropeak.com](http://www.Electropeak.com)



## 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);
  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:

<https://www.fablab37110.chanterie37.fr/> - Castel'Lab le Fablab MJC de Château-Renault

Permanent link:

<https://www.fablab37110.chanterie37.fr/doku.php?id=start:arduino:mx1508&rev=1700582749>

Last update: **2023/11/21 17:05**

