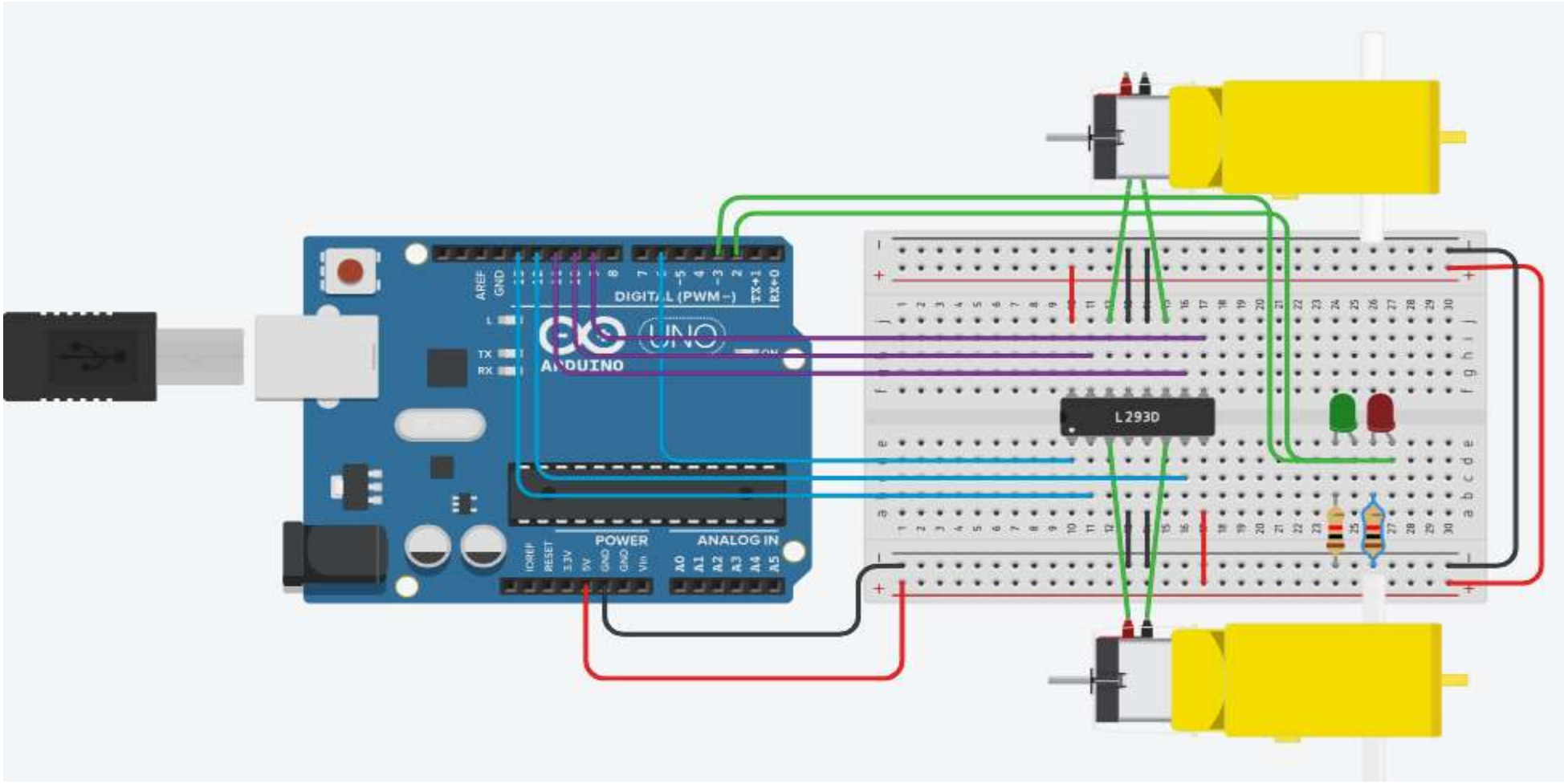
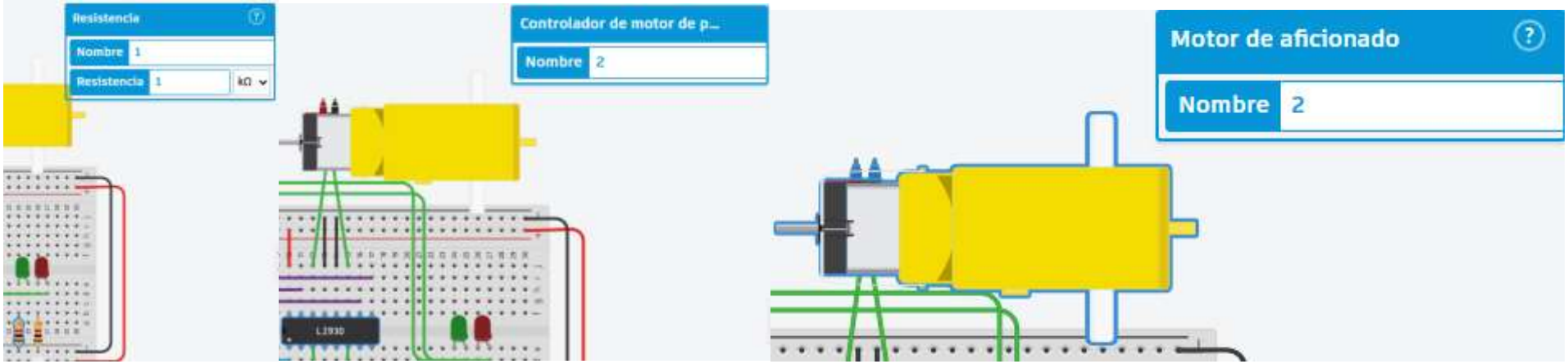

L293D
POWER
ANALOG IN


Resistencia
Nombre 1
Resistencia 1 kΩ
Controlador de motor de p...
Nombre 2
Motor de aficionado
Nombre 2
L293D

```cpp
// C++ code
//
int in1 = 13;
int in2 = 12;
int enA = 6;

int in3 = 11;
int in4 = 10;
int enB = 9;

int ledV = 2;
int ledR = 3;


void setup()
{
  pinMode(in1, OUTPUT);
  pinMode(in2, OUTPUT);
  pinMode(enA, OUTPUT);
  pinMode(in3, OUTPUT);
  pinMode(in4, OUTPUT);
  pinMode(enB, OUTPUT);
  pinMode(ledV, OUTPUT);
  pinMode(ledR, OUTPUT);
}

void loop()
{
  //Hacia adelante
  //Motor Izquierdo
  digitalWrite(in1, 1);
  digitalWrite(in2, 0);
  analogWrite(enA, 128);
  //Motor Derecho
  digitalWrite(in3, 1);
  digitalWrite(in4, 0);
  analogWrite(enB, 128);
  digitalWrite(ledV, 1);
  digitalWrite(ledR, 0);

  delay(2000); // 2 segundos

  //Hacia Atras
  //Motor Izquierdo
  digitalWrite(in1, 0);
  digitalWrite(in2, 1);
  digitalWrite(enA, 1);
  //Motor Derecho
  digitalWrite(in3, 0);
  digitalWrite(in4, 1);
  digitalWrite(enB, 1);
  digitalWrite(ledV, 0);
  digitalWrite(ledR, 1);

  delay(2000); // 2 segundos

    //Hacia la derecha
  //Motor Izquierdo
  digitalWrite(in1, 0);
  digitalWrite(in2, 1);
  digitalWrite(enA, 1);
  //Motor Derecho
  digitalWrite(in3, 1); //Giro
  digitalWrite(in4, 1);
  digitalWrite(enB, 1);
  digitalWrite(ledV, 0);
  digitalWrite(ledR, 0);

  delay(2000); // 2 segundos

    //Hacia la izquierda
  //Motor Izquierdo
  digitalWrite(in1, 1);
  digitalWrite(in2, 0);
  digitalWrite(enA, 1);
  //Motor Derecho
  digitalWrite(in3, 0); //Giro
  digitalWrite(in4, 1);
  digitalWrite(enB, 1);
  digitalWrite(ledV, 0);
  digitalWrite(ledR, 0);

  delay(2000); // 2 segundos

}
```