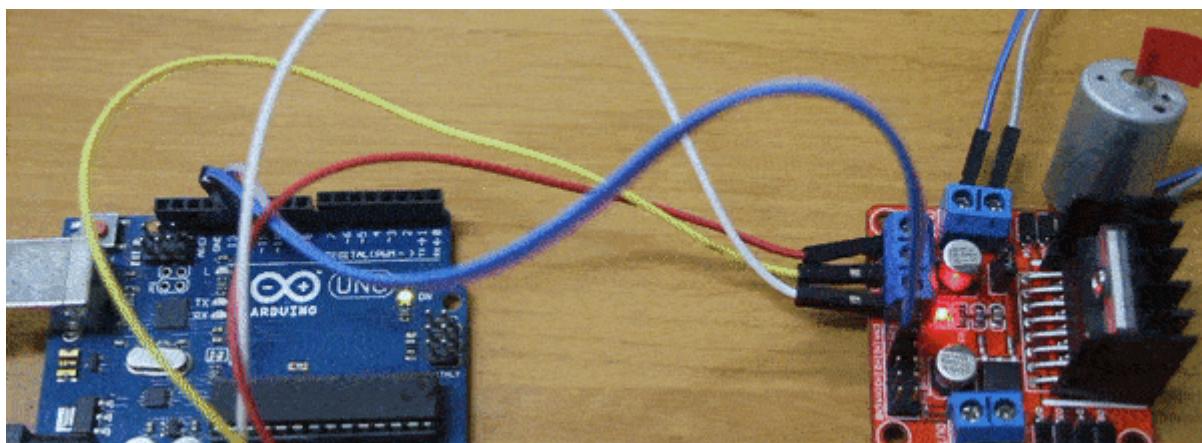


التحكم في محرك التيار المستمر بإستخدام L298

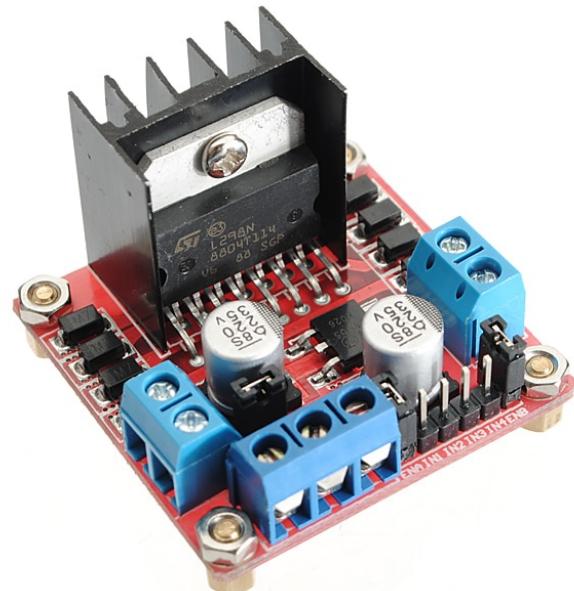
في هذا المشروع، سنتعلم فكراً عمل الدارة المتكاملة L298. ونتعرف على كيفية استعمالها للتحكم في تشغيل وإيقاف محرك التيار المستمر، وعكس اتجاه حركته. تستخدم هذه في مشاريع الروبوت مثل، متبع المسار.



المكونات المطلوبة



Arduino Uno



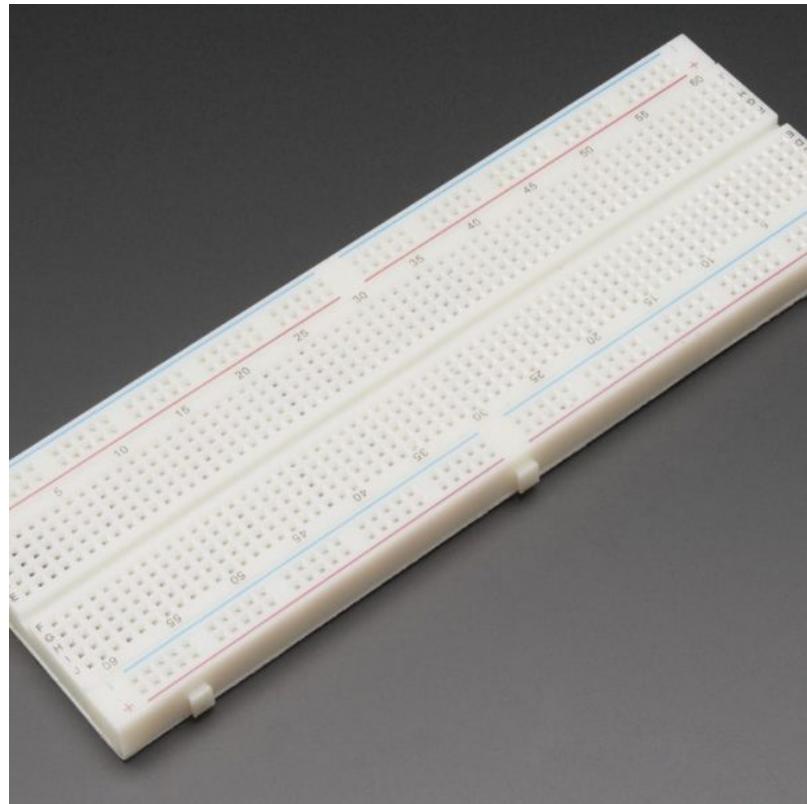
L298 Motor Driver



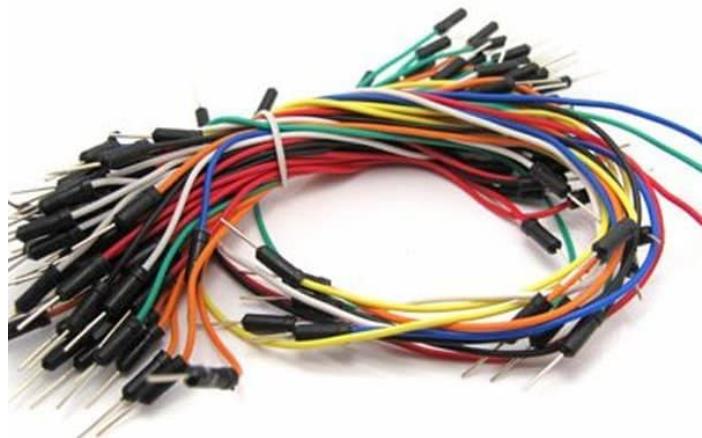
DC Motor



DC Power Supply



Breadboard



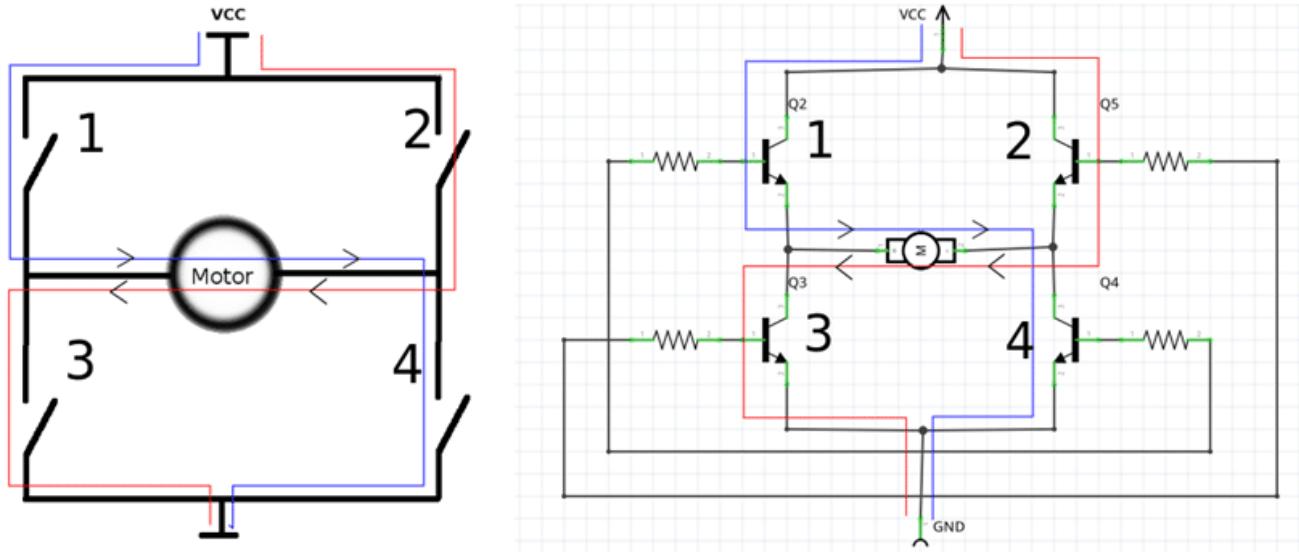
Wires

: H-Bridge

هو عبارة عن أربعة ترانزستور موصلين معاً بشكل معين لتمكين المحرك من الدوران في إتجاهين مختلفين.

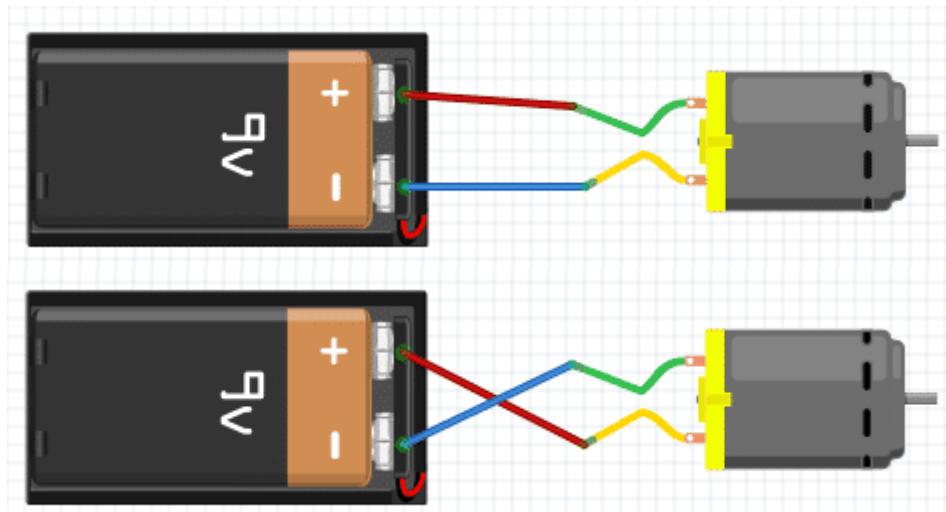
فكرة عمله :

الصورة التالية توضح كيف يتربّك الـ H-Bridge



عند تشغيل كلا الترانزستور 1 و 4 يعمل المحرك نحو الإتجاه الأول وعند تشغيل الترانزستور 2 و 3 يعمل المحرك في الإتجاه المعاكس للإتجاه السابق.

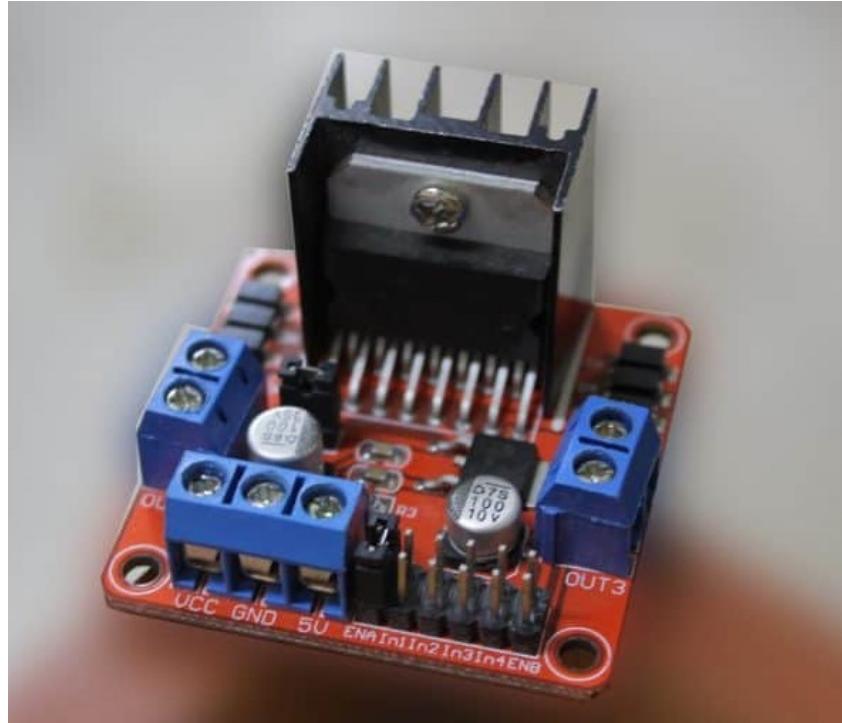
وبذلك، يتم عكس الدوران اتوماتيكيا دون الحاجة إلى تغيير التوصيل يدويا. على عكس محرك التيار المستمر، الذي يتم تعكيس اتجاهه عن طريق عكس اطراف المحرك مع مصدر التيار الكهربائي.



في الحالة الأولى، سيدور المحرك مع إتجاه عقارب الساعة. وبعكس توصيل الأطراف (كما هو موضح بالحالة الثانية) سينعكس إتجاه الدوران ليصبح عكس عقارب الساعة.

L298 Motor Driver

هو عبارة عن H-Bridge تم تجميعها ووضعها معا في IC ، ليتم استخدامها بسهولة. يمكن استخدام واحد من IC للتحكم في محركين في نفس الوقت. لكل مotor مخرج خاص به وأطراف تحكم خاصة.



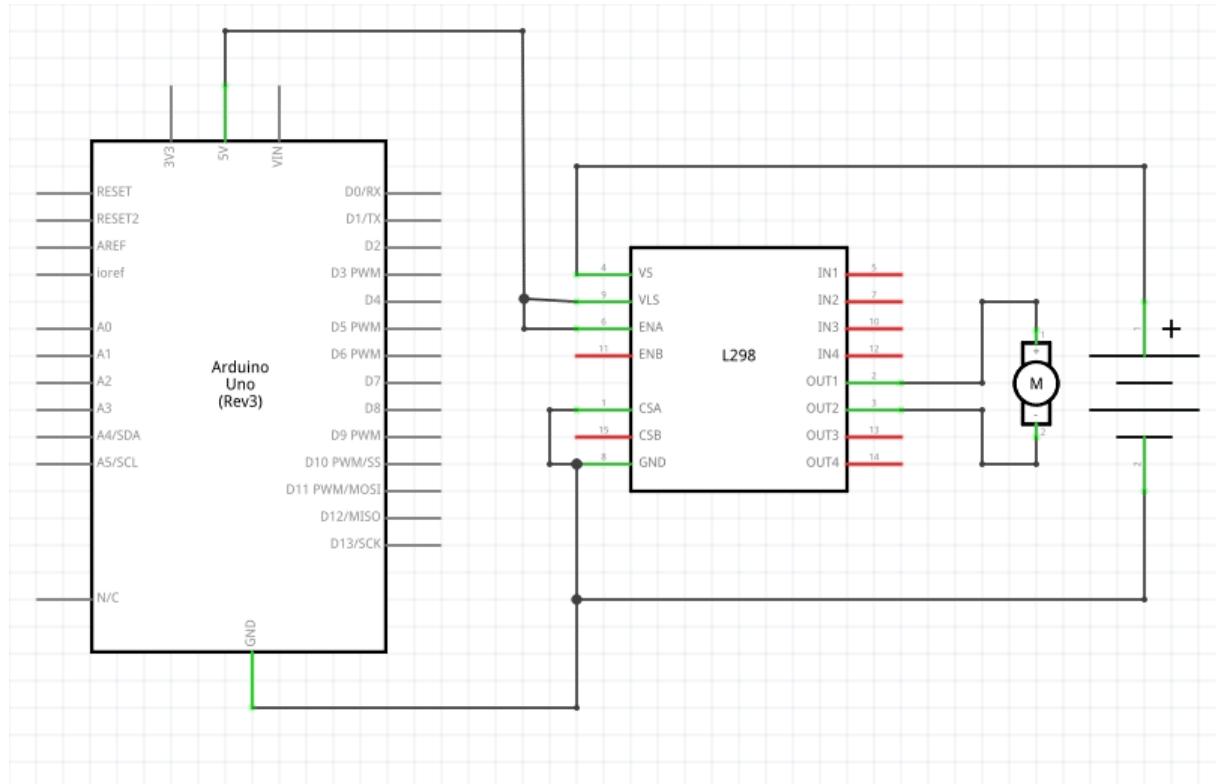
الاطراف المستخدمة

طرفى المحرك	Output A
طرف البطارية الموجب	VCC
5v فى الاردوينو	5v
gnd فى الاردوينو	GND
12 فى الاردوينو	IN1
13 فى الاردوينو	IN2

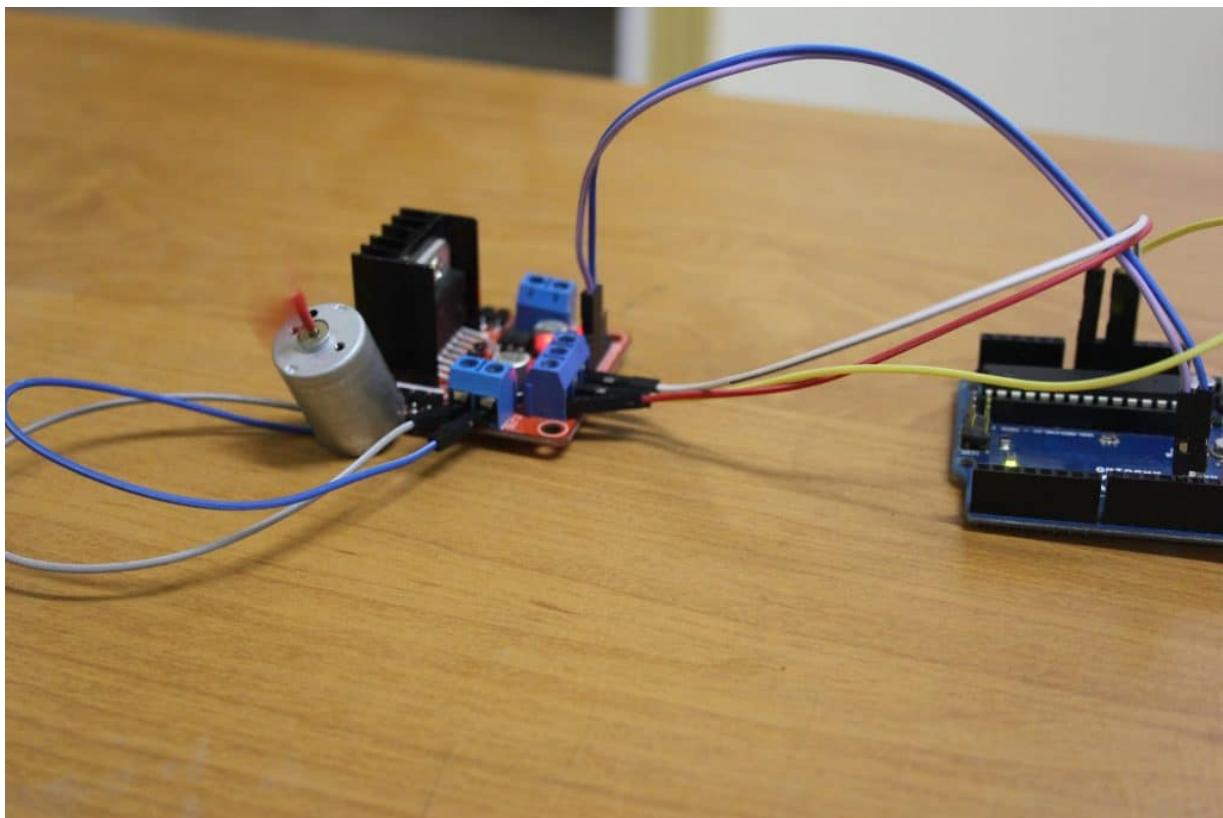
شرح الدارة

لا يمكن توصيل محرك التيار المستمر مباشرة مع الأردوينو. وذلك لأن المحرك يحتاج إلى تيار عالي لا يستطيع الأردوينو إعطائه له. لذلك، سنقوم بإستخدام L298 كدائرة بين الأردوينو الذي يعمل مع تيار صغيرة وبين المحرك الذي يحتاج إلى تيار عالي.

قم بتوصيل الدارة كما هو موضح بالصورة :



وللتمكن من تشغيل المotor في إتجاهين، يتم تشغيل الطرف الأول من الـ L298 للأردوينو في المotor، فيدور المotor في الإتجاه الأول.
وعند تشغيل الطرف الثاني سيدور بالإتجاه المعاكس.



الكود البرمجي :

في هذا المشروع، سيدور المحرك في الإتجاه الأول لمدة ثلاثة ثوان، ثم يتوقف لمدة ثلاثة ثوان. ثم يدور المحرك بالإتجاه المعاكس لمدة ثلاثة ثوان، ثم يتوقف لمدة ثلاثة ثوان أخرى. وهكذا حتى يتم فصل التيار الكهربائي.

قم بتحميل الكود التالي إلى الأردوينو :

```
#define MOTOR_IN1 12
#define MOTOR_IN2 13

void motor_forward(void); // a function that will be called to rotate it clockwise
void motor_reverse(void); // a function that will be called to rotate it counter-clockwise
void motor_stop(void); // a function that will be called to stop the rotation

void setup() {
    pinMode(MOTOR_IN1, OUTPUT); // set the first pin of the relay as output
    pinMode(MOTOR_IN2, OUTPUT); // set the 2nd pin of the relay as output
}

void loop() {
    motor_forward(); // move forward/clockwise
    delay(3000); // keep rotating cw for 3 seconds
    motor_stop(); // stop rotating
    delay(3000); // stand still for 3 seconds
    motor_reverse(); // reverse the rotation direction/ccw
    delay(3000); // keep rotating ccw for 3 seconds
    motor_stop(); // stop rotating
    delay(3000); // stand still for 3 seconds
}

void motor_forward(void) // the function that will cause the motor to rotate cw
{
    digitalWrite(MOTOR_IN1, HIGH);
    digitalWrite(MOTOR_IN2, LOW);
}

void motor_reverse(void) // the function that will cause the motor to rotate ccw
{
    digitalWrite(MOTOR_IN1, LOW);
    digitalWrite(MOTOR_IN2, HIGH);
}

void motor_stop(void) // the function that will cause the motor to stop rotating
{
    digitalWrite(MOTOR_IN1, LOW);
    digitalWrite(MOTOR_IN2, LOW);
}
```

شرح الكود :

قمنا سابقا بتوصيل طرفي كلا من الترانزستور (IN1,IN2) بمنفذ 12 و 13 للأردوينو . لذلك قمنا بتسمية كلا المرندين للأردوينو تبعا لما تم توصيله بالدارة.

نقوم بتعريف المتغيرات IN1 و IN2 (أطراف الـ H-bridge الموصلة بالأردوينو) كمخرج.

```
void setup() {  
    pinMode(MOTOR_IN1, OUTPUT); // set the first pin of the relay as output  
    pinMode(MOTOR_IN2, OUTPUT); // set the 2nd pin of the relay as output  
}
```

في دالة ()loop، نقوم أولا بإستدعاء الدالة ()motor_forward . تقوم هذه الدالة بتشغيل المحرك مع اتجاه عقارب الساعة لمدة 3 ثوان (delay(3000)) . ثم نقوم باستخدام الدالة ()motor_stop ، لإيقاف المحرك عن العمل لمدة 3 ثوان. ثم يتم عكس اتجاه حركة المحرك باستخدام الدالة ()motor_reverse لمدة 3 ثوان. ومن ثم يعود ليكرر نفس هذه المهمة من البداية مرة أخرى.

```
void loop() {  
    motor_forward(); // move forward/clockwise  
    delay(3000); // keep rotating cw for 3 seconds  
    motor_stop(); // stop rotating  
    delay(3000); // stand still for 3 seconds  
    motor_reverse(); // reverse the rotation direction/ccw  
    delay(3000); // keep rotating ccw for 3 seconds  
    motor_stop(); // stop rotating  
    delay(3000); // stand still for 3 seconds  
}
```

الدالة ()motor_forward، تقوم بتحريك المحرك بإتجاه عقارب الساعة. تتم هذه العملية عن طريق جعل قيمة IN1 للمرحل HIGH والطرف الآخر LOW .

```
void motor_forward(void) // the function that will cause the motor to rotate  
CW  
{  
    digitalWrite(MOTOR_IN1, HIGH);  
    digitalWrite(MOTOR_IN2, LOW);  
}
```

تعمل هذه الدالة ()motor_reverse بشكل مشابه للدالة السابقة، إلا أنها تعكس اتجاه دوران المحرك. تتم هذه العملية عن طريق جعل قيمة IN2 للمرحل HIGH، و IN1 قيمة LOW .

```
void motor_reverse(void) // the function that will cause the motor to rotate  
CCW  
{  
    digitalWrite(MOTOR_IN1, LOW);  
    digitalWrite(MOTOR_IN2, HIGH);  
}
```

دالة ()motor_stop، تقوم بإيقاف المحرك تماما عن الحركة، عن طريق جعل قيمة كلا الطرفين LOW فلا يصل التيار للمحرك فيتوقف.

```
void motor_stop(void)          // the function that will cause the motor to stop
rotating
{
    digitalWrite(MOTOR_IN1, LOW);
    digitalWrite(MOTOR_IN2, LOW);
}
```