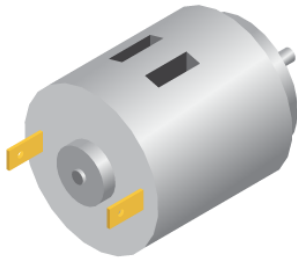


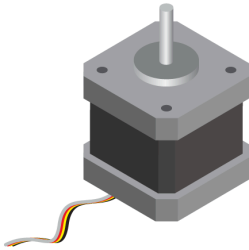
TIPOS DE MOTORES

MOTORES DE CORRIENTE CONTINUA:



Son los motores que deberemos de usar si queremos que algo gire. Un motor DC puede funcionar libremente en ambas direcciones, es muy fácil controlar su velocidad pero no su posición. Tampoco es sencillo hacerlo parar de forma precisa.

MOTORES PASO A PASO:



Un motor paso a paso es muy preciso tanto en posición como en velocidad por lo que lo podemos encontrar en cualquier objeto electrónico donde prima la precisión. La rotación completa de un motor paso a paso se divide en pasos igualmente grandes y puede controlar el motor para que se detenga en cada uno de estos pasos. Cuanto más pequeños son los pasos, más precisos. Por lo general, tiene 4 o más cables y por lo general necesita más de 5 voltios para funcionar.

SERVOMOTORES:

Los servomotores son comúnmente utilizados en robótica y en radio-control y son muy sencillos de conectar y controlar desde la placa. Tienen tres cables: uno para la energía, uno para tierra y otro para controlarlos. Hay dos tipos de servomotores: rotación estándar y rotación continua. El estándar puede girar 180 grados y puede ser controlado como el motor paso a paso a una posición precisa. El de rotación continua puede, al igual que el motor DC, rotar en ambas direcciones

