

# Conexão elétrica

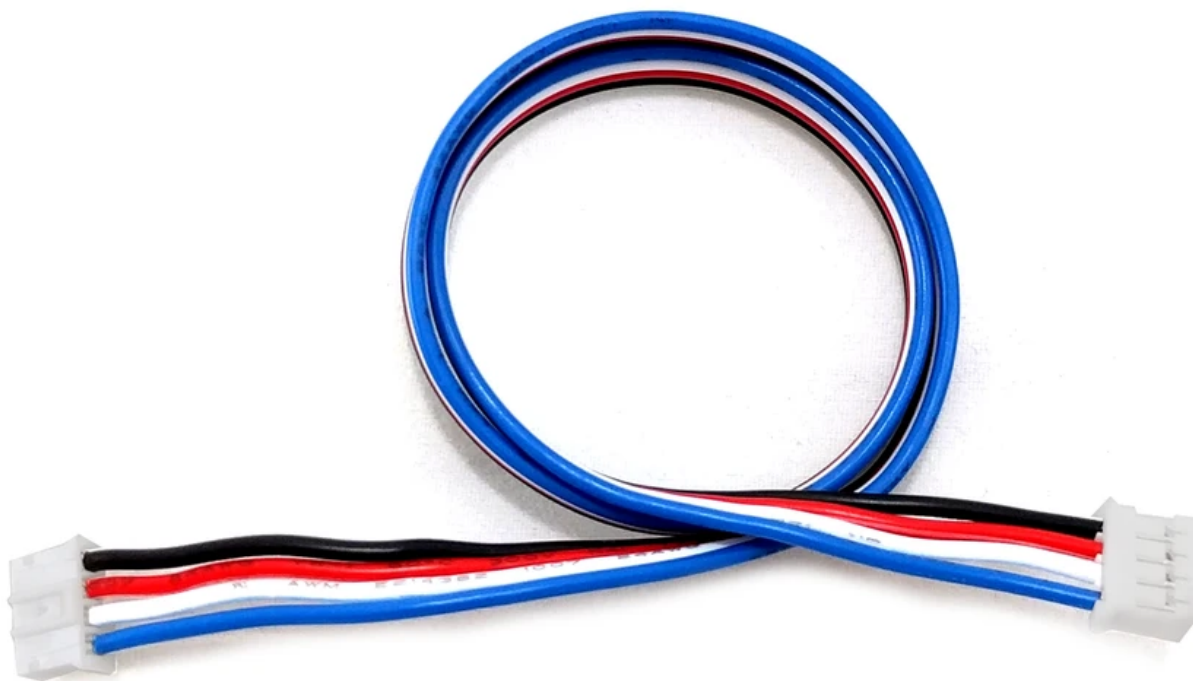
---

Encoder é um sensor que fornece a posição angular do motor ao qual está conectado - veja mais em: [Encoders](#)

A presente seção tem como objetivo explicar a utilização desse sensor com aplicação nos motores - será usado um HD Hex com ultraplanetária 60:1.

## Cabos

Visto que o encoder é um sensor digital - veja a seção [Conexão elétrica para sensores digitais](#) - o cabo que ele usa é o padrão JST-PH de 4 pinos.



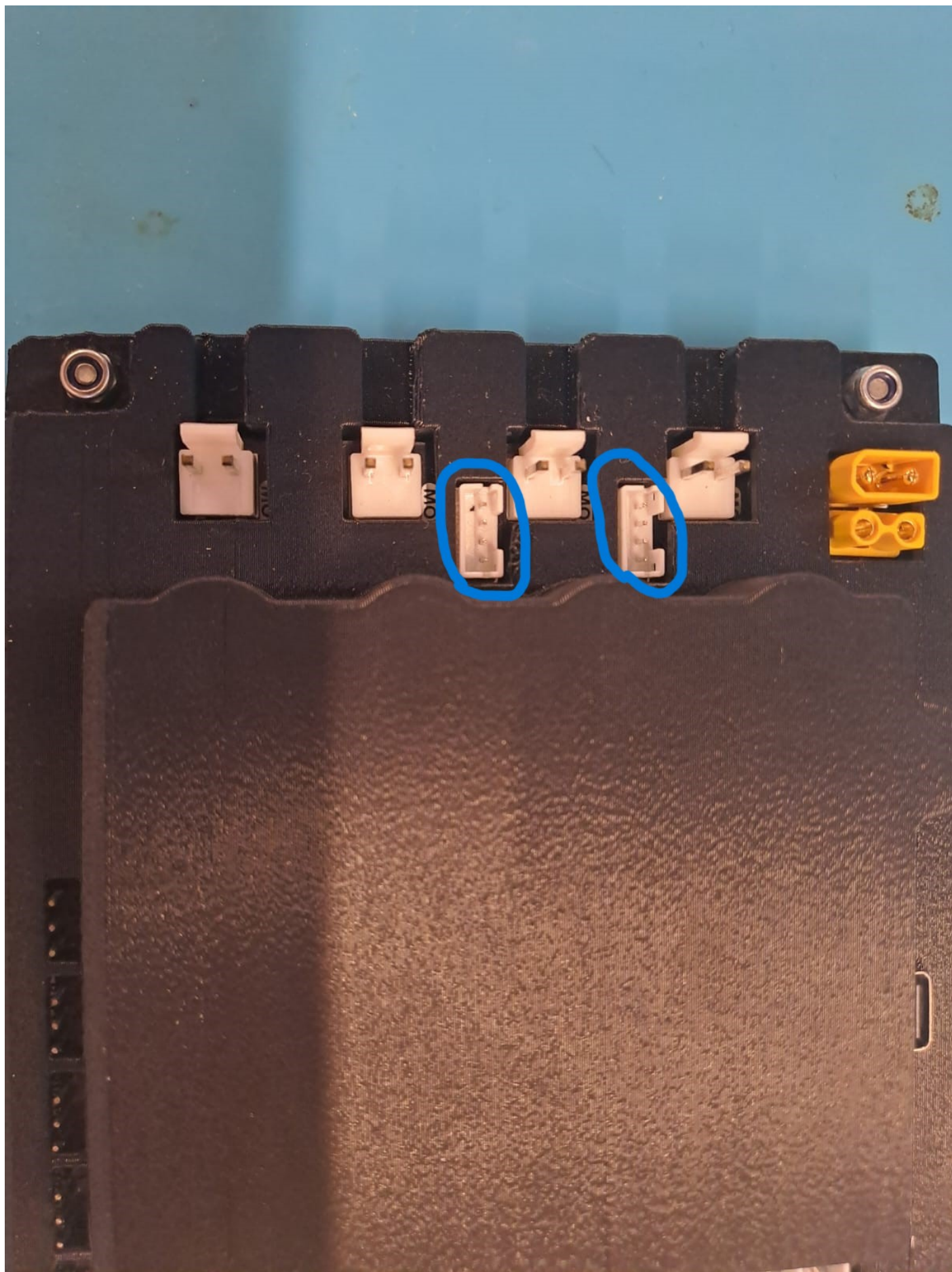
## Conexão no Motor

Uma das pontas do cabo é conectada diretamente ao motor, na entrada correspondente - como indicado:



## Conexão placa

A ponta restante é conectada a placa nas entradas mostrados abaixo:



# Conexão geral

Conectado os dois deve ficar da seguinte forma:





É interessante pensar que o motor e o encoder são dispositivos separados, tanto é que, o motor funciona com 12V, enquanto o encoder pode ser energizado apenas pelos 5V da conexão USB-C, portanto, nos testes seguintes não será utilizado bateria

---

Revisão #1

Criado 15 janeiro 2025 14:29:28 por Enzo Coutinho

Atualizado 15 janeiro 2025 16:18:07 por Enzo Coutinho