

Código prueba arduino para encoder (Traducido por Rambal Ltda.)

Figura



Código arduino encoder:

//conectar las señales A y B del encoder a los pines 3 y 4 respectivamente y conectar la alimentacion +5v y gnd

```
int val;
int encoderOPinA = 3;
int encoderOPinB = 4;
int encoderOPos = 0;
int encoderOPinALast = LOW;
int n = LOW;

void setup() {
  pinMode (encoderOPinA,INPUT); //entrada de señal A desde pin 3
  pinMode (encoderOPinB,INPUT); //entrada de señal B desde pin 4
  Serial.begin (9600); //abre el puerto serie y se fija la velocidad para comunicacion con el pc
  (9600)
}

void loop() {
  n = digitalRead(encoderOPinA);
  if ((encoderOPinALast == LOW) && (n == HIGH)) {
    if (digitalRead(encoderOPinB) == LOW) {
      encoderOPos--;
    } else {
      encoderOPos++;
    }
    Serial.print (encoderOPos);
    Serial.print ("/");
  }
  encoderOPinALast = n;
}
```

Aspectos a considerar:

Encoder0Pos contará continuamente, lo que significa que si continúa girando en la misma dirección, el mensaje sería más largo (números hasta 6 caracteres), por ende se demoraría más tiempo en transmitirlo.

Necesita verificar que la comunicación placa pc este correcta y que cuando comience el programa o lo corra (Run) intente no tener otras aplicaciones activas. Si el valor del contador llega a ser más grande que el tamaño máximo de un INT (32.767), pasará a -32.768! y viceversa.

Si se observa que el número de Display comienza a incrementar significa que el actuador lineal con encoder integrado está óptimo para ser utilizado.