

Μερικές φορές τοποθετείται και πυκνωτής παράλληλα προς τον κινητήρα για περιορισμό των ηλεκτρομαγνητικών παρεμβολών (Electro - Magnetic -

Interference.) (Πιο σωστά τοποθετούνται επάνω στο κινητήρα δύο πυκνωτές, όπου ο καθένας από την μία άκρη συνδέεται με τον ένα ακροδέκτη του κινητήρα και οι άλλες άκρες των πυκνωτών συνδέονται στο μεταλλικό περίβλημα του κινητήρα το οποίο είναι γειωμένο.)

Γενικά, πρέπει να έχουμε υπ' όψη ότι το ρεύμα που διαρρέει τους D.C. κινητήρες (ακόμη και τους μικρότερους που χρησιμοποιούμε για εκπαιδευτικούς σκοπούς ή στα παιχνίδια) είναι της τάξεως των δεκάδων mA. Κατά συνέπεια είναι πολύ πιθανό να μην μπορεί η αναπτυξιακή πλακέτα του Arduino να παρέχει αυτό το ρεύμα με συνέπεια να οδηγείται σε αστάθεια λειτουργίας ο μικροελεγκτής αυτού. Η σωστή προσέγγιση κατά τον έλεγχο φορτίων που διαρρέονται από σχετικώς μεγάλο ρεύμα είναι να τροφοδοτούνται από εξωτερική πηγή η οποία μπορεί να παρέχει το απαιτούμενο ρεύμα. Προκειμένου τα ηλεκτρικά δυναμικά των δύο συστημάτων (αναπτυξιακή πλακέτα του Arduino και εξωτερική πηγή τροφοδοσίας του φορτίου) να έχουν κοινό σημείο αναφοράς, συνδέουμε τις γειώσεις αυτών μεταξύ τους όπως φαίνεται και στη [σχετική εικόνα](#) αλλά και στην [σχετική προσομοίωση](#). Η ίδια προσέγγιση ισχύει και στην περίπτωση που το φορτίο τροφοδοτείται από τάση μεγαλύτερη (π.χ. 12V) αυτής της αναπτυξιακής πλακέτας του Arduino (5V).