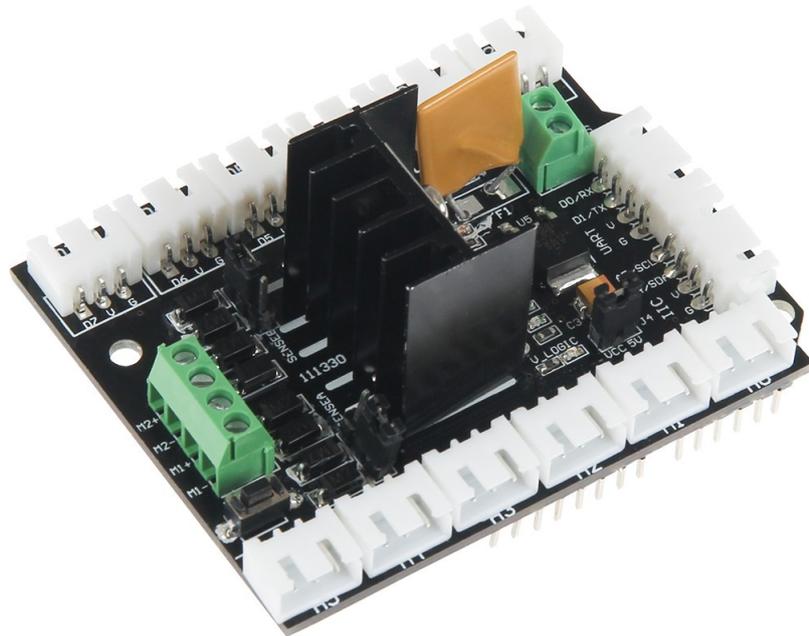


# JOY-IT



Moto1  
Motorsteuerung für Schrittmotoren

Index

---

1. Einführung

2. Anschluss

3. Installation

4. Support

## 1. Einführung

Sehr geehrter Kunde,

vielen Dank, dass sie sich für unser Produkt entschieden haben.

Im folgenden zeigen wir Ihnen, was bei der Inbetriebnahme und der Verwendung zu beachten ist.

Sollten Sie während der Verwendung unerwartet auf Probleme stoßen, so können Sie uns selbstverständlich gerne kontaktieren.

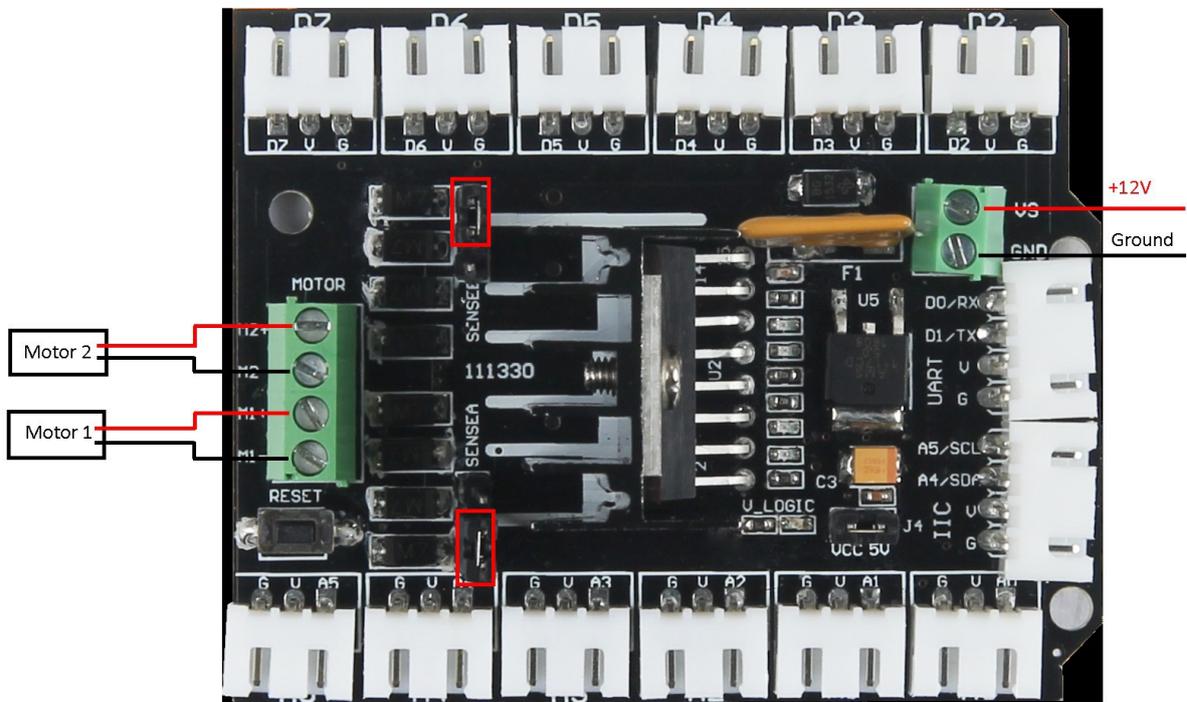
## 2. Anschluss

Stecken Sie die Erweiterungsplatine so auf Ihren Arduino auf, dass sich die PINs der Platine in die PINs des Arduinos fügen.

Dem nachfolgenden Bild können Sie einen detaillierten Anschlussplan entnehmen.

Achten Sie bitte darauf die Jumper (im Bild rot umrandet) korrekt zu setzen.

Diese Jumper setzen die Stromversorgung für den jeweiligen Motor.



### 3. Installation

Nachfolgend können Sie einen Beispielcode entnehmen, der die einzelnen Motoren ansteuert. Bitte kopieren Sie diesen vollständig auf Ihren Arduino um die Funktionalität zu überprüfen.

```
int pinI1=8;
int pinI2=11;
int speedpinA=9;
int pinI3=12;
int pinI4=13;
int speedpinB=10;
int spead=127;

void setup()
{
pinMode(pinI1,OUTPUT);
pinMode(pinI2,OUTPUT);
pinMode(speedpinA,OUTPUT);
pinMode(pinI3,OUTPUT);
pinMode(pinI4,OUTPUT);
pinMode(speedpinB,OUTPUT);
}
void forward()
{
//Vorwaertsfahren
analogWrite(speedpinA,spead);
analogWrite(speedpinB,spead);
digitalWrite(pinI4,HIGH);
digitalWrite(pinI3,LOW);
digitalWrite(pinI2,LOW);
digitalWrite(pinI1,HIGH);
}
void backward()//
{
//Rueckwaertsfahren
analogWrite(speedpinA,spead);
analogWrite(speedpinB,spead);
digitalWrite(pinI4,LOW);
digitalWrite(pinI3,HIGH);
digitalWrite(pinI2,HIGH);
digitalWrite(pinI1,LOW);
}
```

```
void left()//
{
//Linksdrehung einleiten
analogWrite(speedpinA, speed);
analogWrite(speedpinB, speed);
digitalWrite(pinI4, HIGH);
digitalWrite(pinI3, LOW);
digitalWrite(pinI2, HIGH);
digitalWrite(pinI1, LOW);
}

void right()//
{
//Rechtsdrehung einleiten
analogWrite(speedpinA, speed);
analogWrite(speedpinB, speed);
digitalWrite(pinI4, LOW);
digitalWrite(pinI3, HIGH);
digitalWrite(pinI2, LOW);
digitalWrite(pinI1, HIGH);
}

void stop()//
{
//Ausschalten der Motoren
digitalWrite(speedpinA, LOW);
digitalWrite(speedpinB, LOW);
delay(1000);
}

void loop()
{
left();
delay(2000);
stop();
right();
delay(2000);
stop();
// delay(2000);
forward();
delay(2000);
stop();
backward();
delay(2000);
stop();
}
```

## 4. Support

Wir sind auch nach dem Kauf für Sie da. Sollten noch Fragen offen bleiben oder Probleme auftauchen stehen wir Ihnen auch per E-Mail, Telefon und Ticket-Supportsystem zur Seite.

E-Mail: [service@joy-it.net](mailto:service@joy-it.net)

Ticket-System: <http://support.joy-it.net>

Telefon: +49 (0)2845 98469 – 66 (11- 18 Uhr)

Für weitere Informationen besuchen Sie unsere Website:

[www.joy-it.net](http://www.joy-it.net)