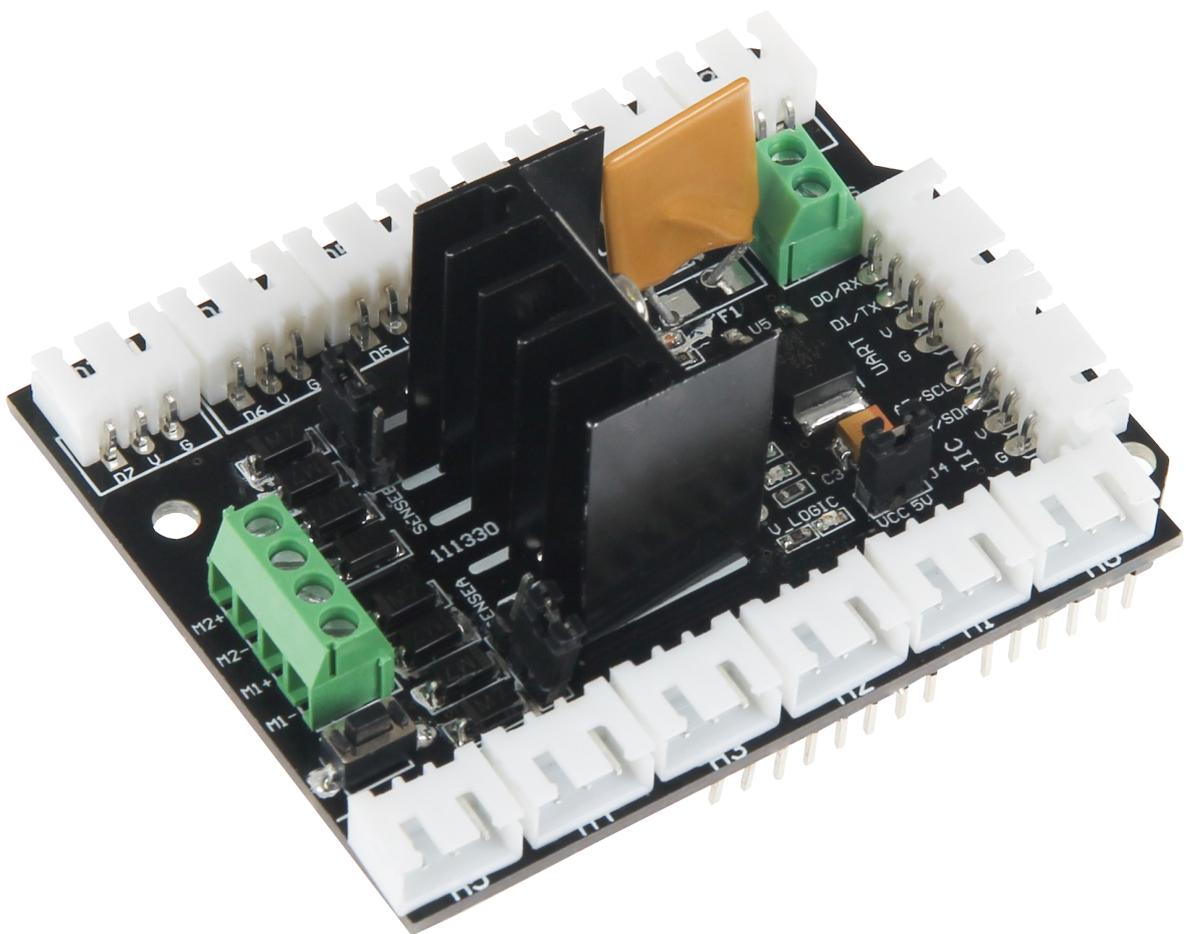


# **JOY-IT**

## L298N Hochstrom-Motor



## Index

---

1.1 Anschließen der Platine

1.2 Installation der Platine

Sehr geehrter Kunde,

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

Im Folgenden haben wir aufgelistet, was bei der Inbetriebnahme zu beachten ist:

## Schritt 1 – Anschließen der Platine

Stecken Sie die Erweiterungsplatine auf Ihren Arduino auf, sodass sich die PINS der Platine in die PINS des Arduinos fügen.

Dem nachfolgenden Bild können Sie einen detaillierten Anschlussplan entnehmen.

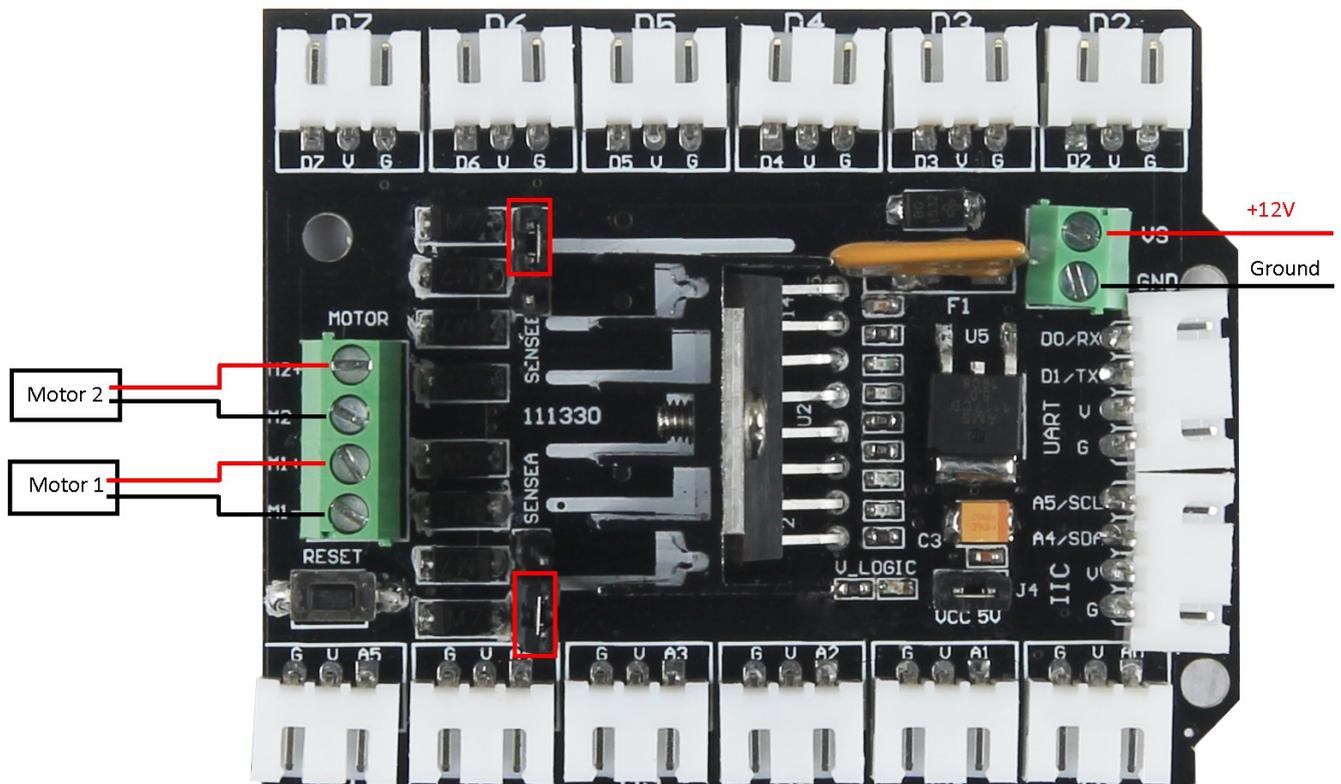


Bild 1: Anschlussplan des L298N

Beachten Sie bitte die Jumper (im Bild rot umrandet) richtig zu setzen. Diese Jumper setzen die Stromversorgung für den jeweiligen Motor.

## Schritt 2 – Installation der Platine

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

```
int pin1=8;
int pin2=11;
int speedpinA=9;
int pin3=12;
int pin4=13;
int speedpinB=10;
int spead =127;

void setup()
{
  pinMode(pin1,OUTPUT);
  pinMode(pin2,OUTPUT);
  pinMode(speedpinA,OUTPUT);
  pinMode(pin3,OUTPUT);
  pinMode(pin4,OUTPUT);
  pinMode(speedpinB,OUTPUT);
}

void forward()
{
  //Vorwärtsfahren
  analogWrite(speedpinA,spead);
  analogWrite(speedpinB,spead);
  digitalWrite(pin4,HIGH);
  digitalWrite(pin3,LOW);
  digitalWrite(pin2,LOW);
  digitalWrite(pin1,HIGH);
}

void backward()//
{
  //Rückwärtsfahren
  analogWrite(speedpinA,spead);
  analogWrite(speedpinB,spead);
  digitalWrite(pin4,LOW);
  digitalWrite(pin3,HIGH);
  digitalWrite(pin2,HIGH);
  digitalWrite(pin1,LOW);
}

void left()//
{
  //Linksdrehung einleiten
  analogWrite(speedpinA,spead);
  analogWrite(speedpinB,spead);
  digitalWrite(pin4,HIGH);
  digitalWrite(pin3,LOW);
  digitalWrite(pin2,HIGH);
  digitalWrite(pin1,LOW);
}
```

Code 1: Teil 1 des Arduino-Quellcodes

```

void right0//
{
  //Rechtsdrehung einleiten
  analogWrite(speedpinA,spead);
  analogWrite(speedpinB,spead);
  digitalWrite(pinI4,LOW);
  digitalWrite(pinI3,HIGH);
  digitalWrite(pinI2,LOW);
  digitalWrite(pinI1,HIGH);
}
void stop0//
{
  //Ausschalten der Motoren
  digitalWrite(speedpinA,LOW);
  digitalWrite(speedpinB,LOW);
  delay(1000);
}

void loop0
{
  left0;
  delay(2000);
  stop0;
  right0;
  delay(2000);
  stop0;
  // delay(2000);
  forward0;
  delay(2000);
  stop0;
  backward0;
  delay(2000);
  stop0;
}

```

Code 2: Teil 2 des Arduino-Quellcodes