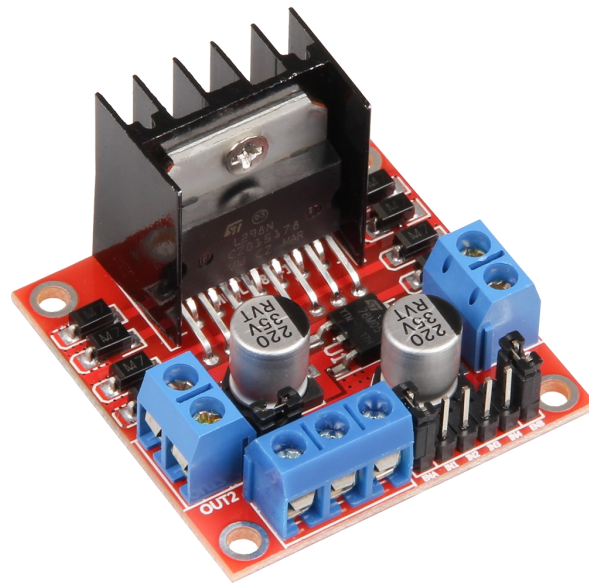


MotoDriver2



Index

1. Einführung
2. PIN Belegung
3. Anschluss an einen Arduino Uno
4. Verwendung

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:

1. Einführung

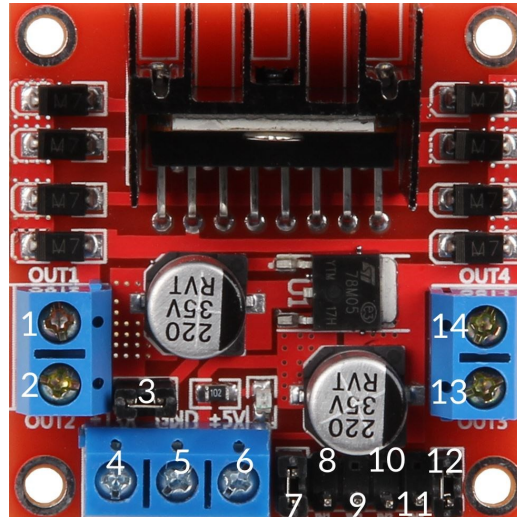
Der MotoDriver2 ist eine Erweiterungsplatine, die die Ansteuerung und Verwendung von bis zu zwei Gleichstrommotoren ermöglicht.

Die Gleichstrommotoren können dabei mit einer konstanten Spannung zwischen 5V und 35V gesteuert werden.

Technische Daten

Model	SBC-MotoDriver2
Treiber	L298N
Logische Spannung	5V
Antriebsspannung	5V— 35V
Antriebsstrom	2A
Leistung	Max. 25W
Abmessungen (L x B x H)	43mm x 43mm x 27mm
Lieferumfang	MotoDriver2
EAN	425023681513

2. PIN Belegung

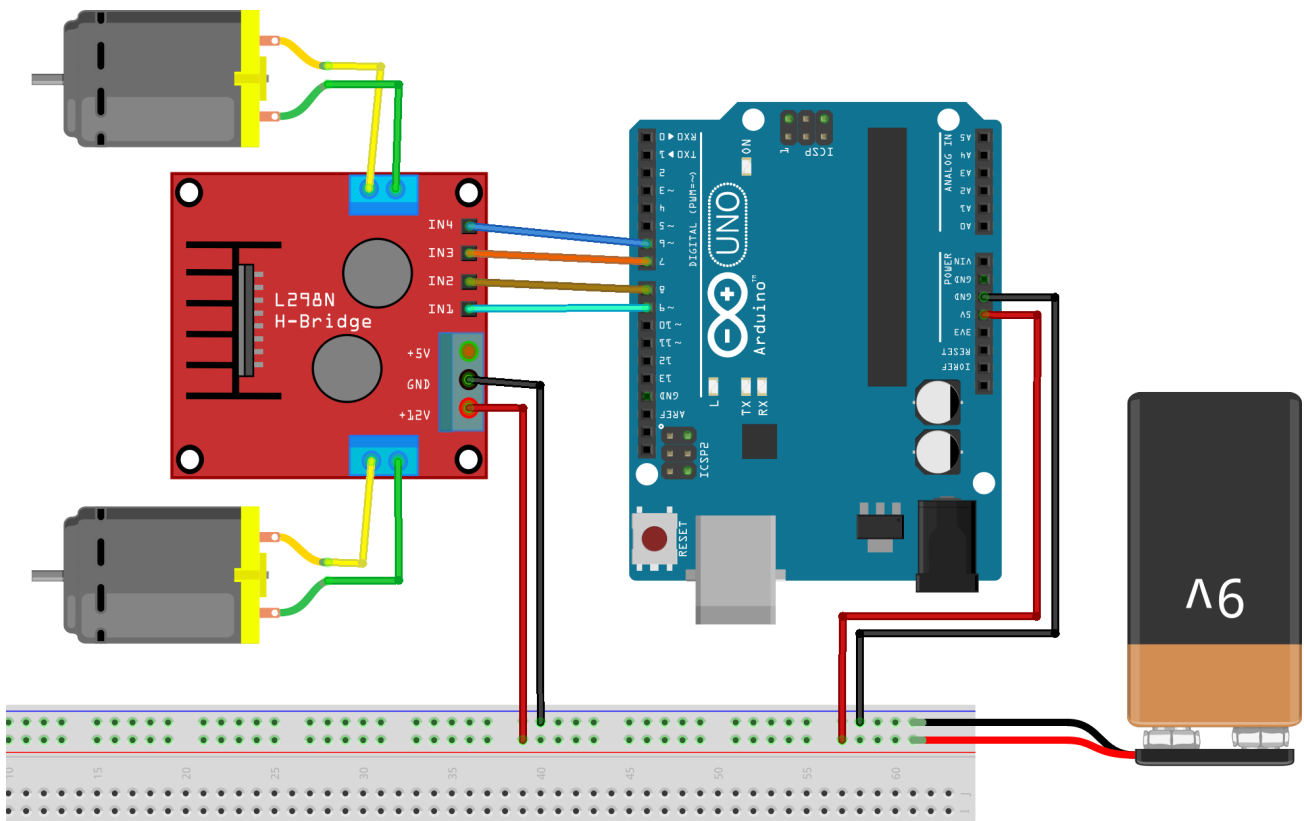


PIN	Belegung
1	DC Motor 1 / Stepper Motor +
2	DC Motor 1 / Stepper Motor GND
3	12V Jumper
4	Stromversorgung +
5	Stromversorgung GND
6	5V Ausgang (wenn Jumper 3 gesetzt)
7	DC Motor 1 Jumper
8	Input 1
9	Input 2
10	Input 3
11	Input 4
12	DC Motor 2 Jumper
13	DC Motor 2 / Stepper Motor +
14	DC Motor 2 / Stepper Motor GND

Hinweis: Entfernen Sie den Jumper am Steckplatz 3, falls die Stromversorgung über 12V liegt. Dies aktiviert die Stromversorgung zum Onboard 5V Regulator.

Der 5V Ausgang ist ideal um z.B. die Stromversorgung für einen Arduino zu ermöglichen. Dieser ist nur aktiv, wenn der Jumper am Steckplatz 3 gesetzt wurde.

3. Anschluss an einen Arduino Uno



MotoDriver 2	Arduino
Input 1	9
Input 2	8
Input 3	7
Input 4	6

The Stromversorgung für den MotoDriver2 (PIN 4) sollte zwischen 5V und 35V liegen. Dies ist abhängig von ihrer Konfiguration und den verwendeten Bauteilen.

4. Verwendung

Um die Gleichstrommotoren an dem Modul zu verwenden, verbinden Sie die Motoren, das Modul und Ihren Arduino, wie auf vorherigem Bild zu sehen.

Übertragen Sie das nachfolgende Codebeispiel vollständig auf Ihren Arduino, um die Funktionalität zu testen.

```
//Motor 1
const int motorPin1 = 9;
const int motorPin2 = 8;
//Motor 2
const int motorPin3 = 7;
const int motorPin4 = 6;

int speed = 180;

void setup(){

    //Set pins as outputs
    pinMode(motorPin1, OUTPUT);
    pinMode(motorPin2, OUTPUT);
    pinMode(motorPin3, OUTPUT);
    pinMode(motorPin4, OUTPUT);

    //Motor Control A in both directions
    analogWrite(motorPin1, speed);
    delay(2000);
    analogWrite(motorPin1, 0);
    delay(200);
    analogWrite(motorPin2, speed);
    delay(2000);
    analogWrite(motorPin2, 0);

    //Motor Control B in both directions
    analogWrite(motorPin3, speed);
    delay(2000);
    analogWrite(motorPin3, 0);
    delay(200);
    analogWrite(motorPin4, speed);
    delay(2000);
    analogWrite(motorPin4, 0);

}

void loop(){

}
```