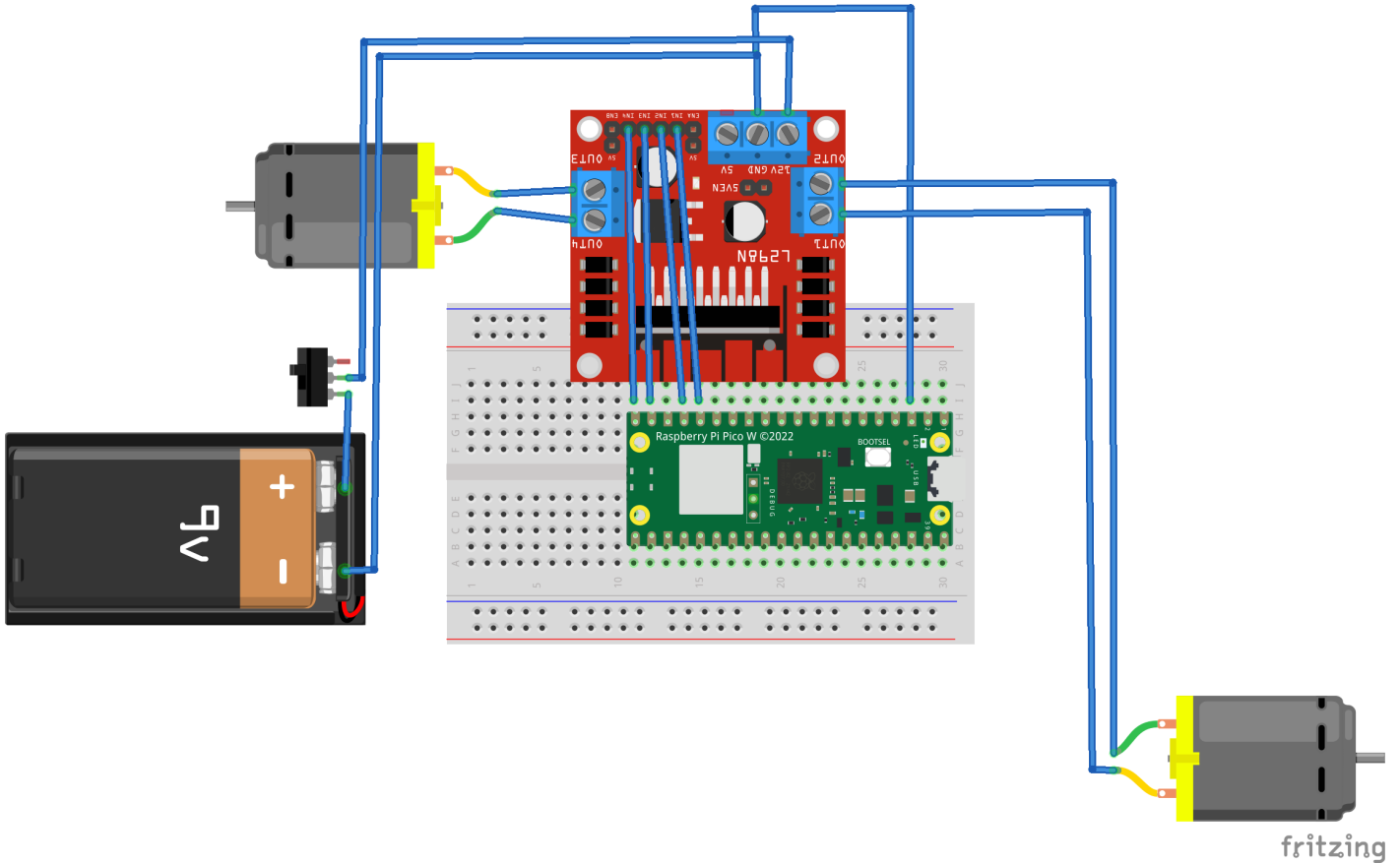


Anschluss der Motoren

Folgende Verbindungen werden benötigt, um die Motoren zum Laufen zu bringen:



Die 9V Batterie versorgt die Motoren mit Strom. Die vier Datenkabel IN1, IN2, IN3, IN4 steuern den Motor. Dabei sind IN1 und IN2 für den einen und IN3 und IN4 für den anderen Motor zuständig. Diese steuern die Brückenschaltung im Motortreiber. Die Richtungssteuerung erfolgt, indem die Signale an den Pins vertauscht werden. Ein Pin muss aus sein, der andere ist an. Wird dieser mithilfe der PWM-Modulation gesteuert, lässt sich auch die Geschwindigkeit regulieren. Hierfür kann dann die Bibliothek für die [Motorsteuerung](#) in der `robotlibrary` benutzt werden.

Revision #5

Created 7 October 2024 10:02:55 by Marcus Jacobs

Updated 7 October 2025 05:41:17 by Marcus Jacobs