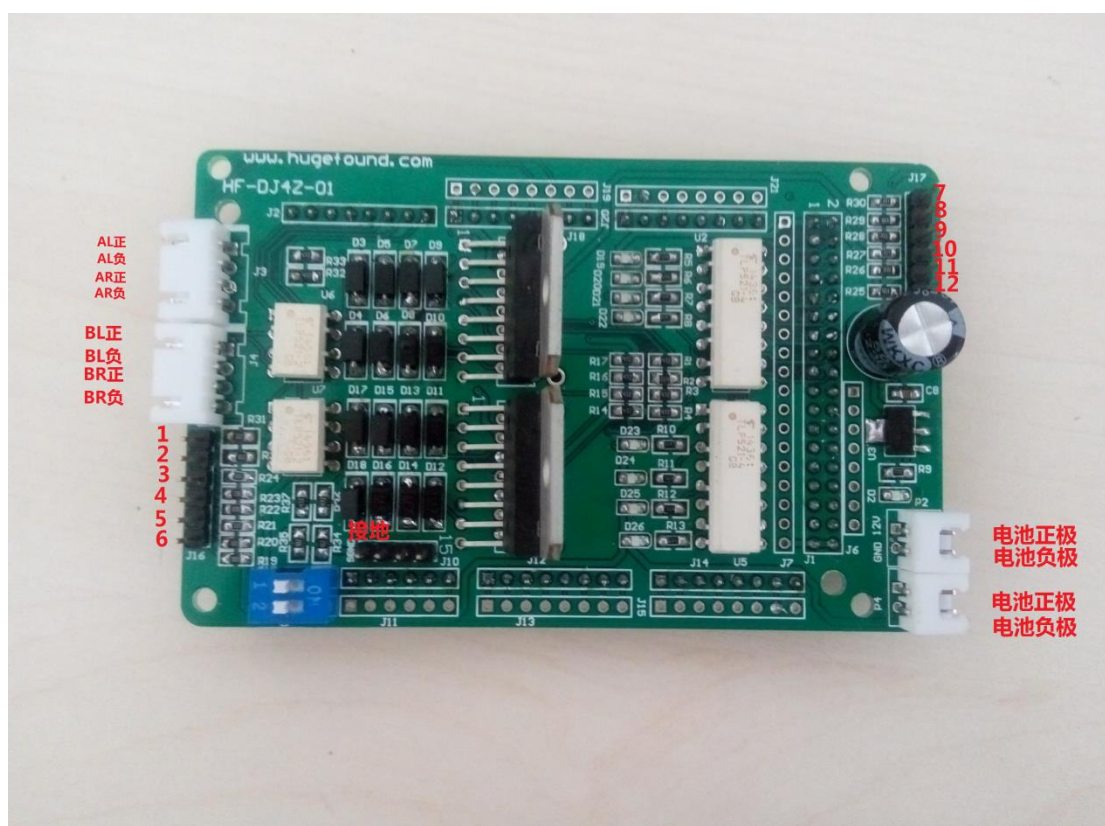


四路 arduino 电机驱动板说明

一、版本信息：四路电机驱动板使用 Altium Designer 14.2 设计，程序下载使用 Arduino IDE；

1. 将本电路板插入 arduino mega 2560 后可同时驱动四个直流电机并可调速；
2. 接线表如下：



3. 本产品带光耦隔离电路, 用时可在 P4 接电, 同时将拨码开关关闭。
不使用光耦时将拨码开关打开。
4. 编码器 1 脚接地, 2 脚或者 3 脚接电机对应的中断,
1.4.7.10 分别接编码器 4 号引脚。

驱动板引脚（红色标注部分）	Arduino mega2560 Pin	功能
9	19	AL 中断
12	18	AR 中断
6	2	BL 中断
3	3	BR 中断
AL 电机	23	电机输出
AL 电机	25	电机输出
AL 电机	11	PWM
AR 电机	27	电机输出
AR 电机	29	电机输出
AR 电机	10	PWM
BL 电机	31	电机输出
BL 电机	33	电机输出
BL 电机	9	PWM
BR 电机	35	电机输出
BR 电机	37	电机输出
BR 电机	8	PWM

串口调试指令使用：

1 使用 pc 机调试

打开 arduino IED 串口监视器，在串口输入相应指令

指令说明：

第一步给定速度：

go +X——X 是 0~255 之间的整数，代表着给定速度的大小。

例如串口输入 go10、go20.....go255 等。

第二步给定方向：

aa——前进

bb——后退

ll——左转

rr——右转

ss——停止

2 使用蓝牙串口调试

打开手机蓝牙 SPP（并不唯一，支持透传功能即可），在聊天窗口（或者设置版块）输入指令

指令说明：

第一步给定速度：

go +X——X 是 0~255 之间的整数，代表着给定速度的大小。

例如串口输入 go10、go20.....go255 等。

第二步给定方向：

aa——前进

bb——后退

ll——左转

rr——右转

ss——停止