# Inhaltsverzeichnis

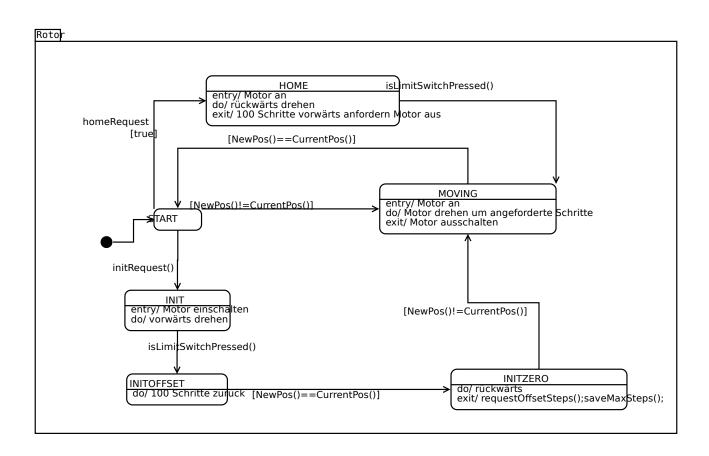
DK9MBS Ham Rotor 3D	2
Firmware	2
Konzeption	2
Statemachine	
Quellcode	2
Technische Dokumentation	
Verfügbare GPIO Pin's	3
Verwendung der ESP8266 Pins für den DK9MBS Rotor	3
Pinbelegung NodeMCU mit ESP8266	4
Pinbelegung DRV8825 Motor Treiber	
LCD Display	6

#### **DK9MBS Ham Rotor 3D**

#### **Firmware**

## Konzeption

#### **Statemachine**



#### Quellcode

https://github.com/dk9mbs/Rotor/tree/dev/fw-8266-arduino

## **Technische Dokumentation**

## Verfügbare GPIO Pin's

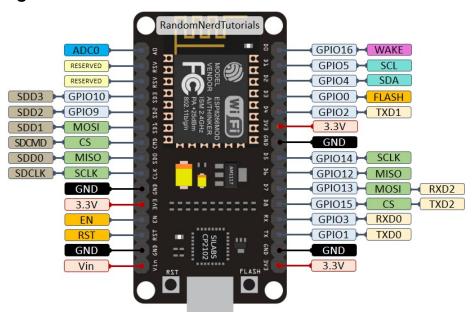
GPIO	Function	State	Einschränkungen
0	Boot mode select	3.3V	No Hi-Z
1	TX0	-	Not usable during Serial transmission
2	Boot mode select TX1	3.3V (boot only)	Don't connect to ground at boot time Sends debug data at boot time
3	RX0	-	Not usable during Serial transmission
4	SDA (I <sup>2</sup> C)	-	-
5	SCL (I <sup>2</sup> C)	-	-
6-11	Flash connection	х	Not usable, and not broken out
12	MISO (SPI)	-	-
13	MOSI (SPI)	-	-
14	SCK (SPI)	-	-
15	SS (SPI)	OV	Pull-up resistor not usable
16	Wake up from sleep	-	No pull-up resistor, but pull-down instead Should be connected to RST to wake up

Quelle: https://tttapa.github.io/ESP8266/Chap04%20-%20Microcontroller.html

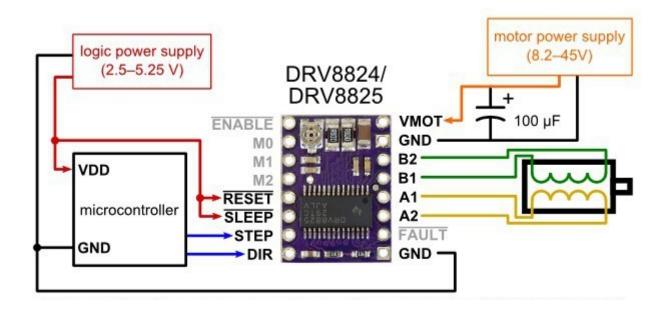
## Verwendung der ESP8266 Pins für den DK9MBS Rotor

Pin	Verwendung	Bemerkung	
12	8825 Step		
13	8825 Dir		
14	8825 enabled		
4	SW1	10K Pulldown	
5	SW2		
2	Endschalter	4,7K Pullup Schließer	

## **Pinbelegung NodeMCU mit ESP8266**



#### **Pinbelegung DRV8825 Motor Treiber**



МО	M1	M2	Schritt Auflösung	Anzahl Schritte für eine Umdrehung
0	0	0	1	200
1	0	0	1/2	400
0	1	0	1/4	800
1	1	0	1/8	1600
0	0	1	1/16	3200
1	0	1	1/32	6400

# **LCD Display**

Ein Display ist zur Zeit aus Ermangelung von freien GPIO Pins nicht vergesehen. Geplant ist hier ein I2C IO Expander der gemeinsam mit dem Display an einem Bus angeschlossen wird.

