

编程控制

* 硬件：kittenBot板、二相四线步进电机×2、同步带、电机接线、电源适配器、数据线

* 步进电机控制设置：

- 软件目录下找到kittenBot文件夹；

系统 (C:) > Program Files (x86) > Kittenblock > arduino > libraries > KittenBot

- 找到KittenBot.cpp,并打开；

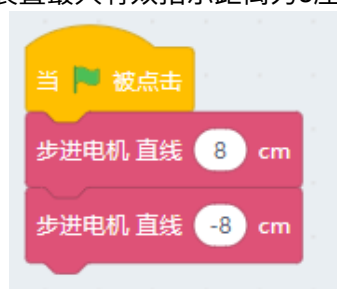
examples	2019/5/23 星期...	文件夹	
KittenBot.cpp	2019/9/4 星期三 ...	CPP 文件	12 KB
KittenBot.h	2019/5/23 星期...	H 文件	3 KB
README.md	2019/5/23 星期...	MD 文件	1 KB

- 将引脚编号

```
AccelStepper stpA(AccelStepper::FULL4WIRE, 5, 9, 6, 10);  
AccelStepper stpB(AccelStepper::FULL4WIRE, 7, 12, 8, 13); 修改为：  
AccelStepper stpA(AccelStepper::FULL4WIRE, 5, 6, 9, 10);  
AccelStepper stpB(AccelStepper::FULL4WIRE, 7, 8, 12, 13);
```

* 步进电机编程

#1、步进电机直线运动体验（装置最大有效指示距离为8厘米）



#2、步进电机直线运动（变量）



#3、为书架分格，加上不同的类别标签，控制步进电机准确停到每一格上。