Nr.1

Annahme: Motor „left“ Plus=OUT1, Motor „left“ Minus=OUT2: Standet=Vorwärts

Hinweis: ENA=HIGH Motor kann gesteuert werden, ENA=LOW Motor bleibt immer aus

a)

ENA muss “aktiv (HIGH oder PWM)” geschaltet sein.

IN1 muss HIGH geschaltet werden.

IN2 muss LOW geschaltet werden.

b)

ENA muss “aktiv (HIGH oder PWM)” geschaltet sein.

IN1 muss LOW geschaltet werden.

IN2 muss HIGH geschaltet werden.

c)

ENA wird mit dem entsprechenden PWM-Signal beaufschlagt. Durch den Duty cycle wird nun die Geschwindigkeit (0% =Aus,100%=An) Kontrolliert.