

Hochladen des Programms für MacOS

Schritt 1: Download der Arduino Software (IDE)

Öffne den URL: <https://www.arduino.cc/en/Main/Software> mit Browser

Klicke **“Mac OSX 10.8 Lion or newer”**



Auf dieser Website steht die aktuelle Version, deshalb unterscheidet sich die tatsächliche Version eventuell mit der auf dem Bild gezeigten Version.

Schritt 2: Klicke **“JUST DOWNLOAD”**.

Contribute to the Arduino Software

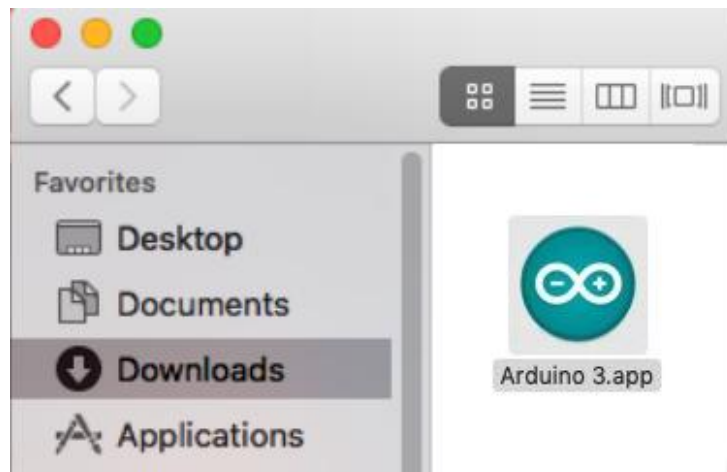
Consider supporting the Arduino Software by contributing to its development. (US tax payers, please note this contribution is not tax deductible). [Learn more on how your contribution will be used.](#)



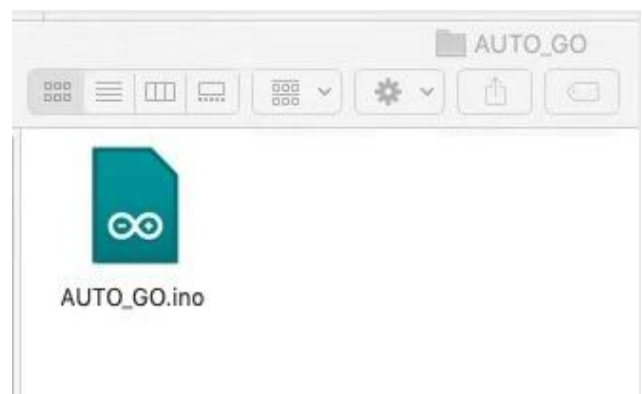
Schritt 3: Öffne Finder.



Schritt 4: Nach Herunterladen wird das Installationspaket im Download-Ordner erscheinen.

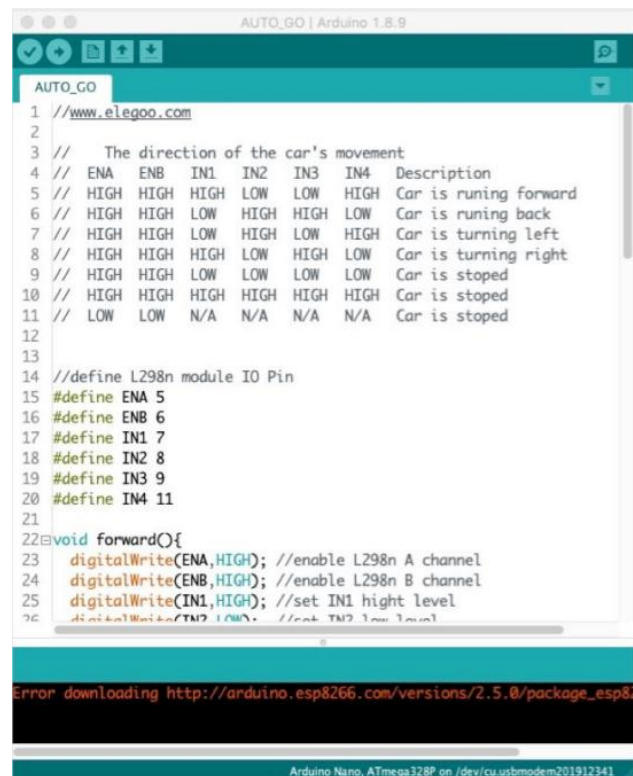


Schritt 5: Verbinde Mikrocontroller Board und PC mit USB-Kabel und öffne den Ordner wo sich der Sketch **AUTO_GO befindet.**



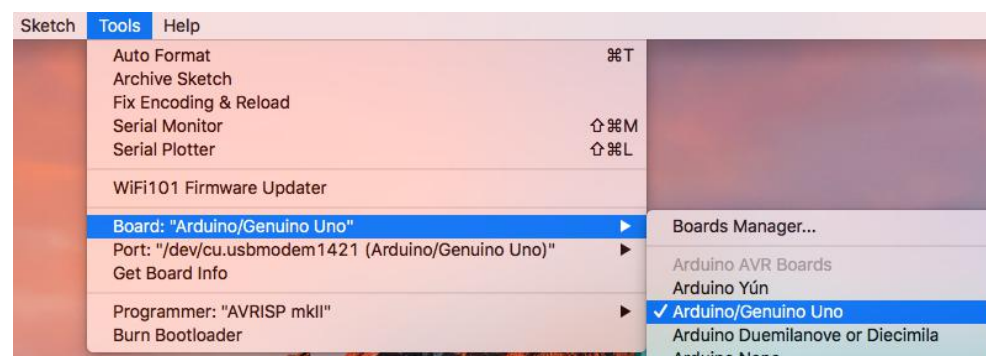
Schritt 6: Hochladen des Programms AUTO_GO.

Doppelklicke den Sketch AUTO_GO. Nach Öffnen des Sketchs AUTO_GO wird der Code in der Arduino IDE erscheinen.



```
1 //www.elegoo.com
2
3 // The direction of the car's movement
4 // ENA  ENB  IN1  IN2  IN3  IN4  Description
5 // HIGH HIGH HIGH LOW  LOW  HIGH  Car is runing forward
6 // HIGH HIGH LOW  HIGH HIGH  LOW  Car is runing back
7 // HIGH HIGH LOW  HIGH LOW  HIGH  Car is turning left
8 // HIGH HIGH HIGH LOW  HIGH LOW  Car is turning right
9 // HIGH HIGH LOW  LOW  LOW  LOW  Car is stoped
10 // HIGH HIGH HIGH HIGH  HIGH  HIGH  Car is stoped
11 // LOW  LOW  N/A  N/A  N/A  N/A  Car is stoped
12
13
14 //define L298n module IO Pin
15 #define ENA 5
16 #define ENB 6
17 #define IN1 7
18 #define IN2 8
19 #define IN3 9
20 #define IN4 11
21
22 void forward(){
23   digitalWrite(ENA,HIGH); //enable L298n A channel
24   digitalWrite(ENB,HIGH); //enable L298n B channel
25   digitalWrite(IN1,HIGH); //set IN1 high level
26   digitalWrite(IN2,LOW); //set IN2 low level
27 }
28
29 void backward(){
30   digitalWrite(ENA,HIGH); //enable L298n A channel
31   digitalWrite(ENB,LOW); //enable L298n B channel
32   digitalWrite(IN1,LOW); //set IN1 low level
33   digitalWrite(IN2,HIGH); //set IN2 high level
34 }
35
36 void left(){
37   digitalWrite(ENA,HIGH); //enable L298n A channel
38   digitalWrite(ENB,LOW); //enable L298n B channel
39   digitalWrite(IN1,HIGH); //set IN1 high level
40   digitalWrite(IN2,HIGH); //set IN2 high level
41 }
42
43 void right(){
44   digitalWrite(ENA,HIGH); //enable L298n A channel
45   digitalWrite(ENB,LOW); //enable L298n B channel
46   digitalWrite(IN1,LOW); //set IN1 low level
47   digitalWrite(IN2,HIGH); //set IN2 high level
48 }
49
50 void stop(){
51   digitalWrite(ENA,LOW); //enable L298n A channel
52   digitalWrite(ENB,LOW); //enable L298n B channel
53   digitalWrite(IN1,LOW); //set IN1 low level
54   digitalWrite(IN2,LOW); //set IN2 low level
55 }
56
57 void setup(){
58   pinMode(ENA,OUTPUT);
59   pinMode(ENB,OUTPUT);
60   pinMode(IN1,OUTPUT);
61   pinMode(IN2,OUTPUT);
62   pinMode(IN3,OUTPUT);
63   pinMode(IN4,OUTPUT);
64 }
65
66 void loop(){
67   forward();
68   delay(1000);
69   backward();
70   delay(1000);
71   left();
72   delay(1000);
73   right();
74   delay(1000);
75   stop();
76   delay(1000);
77 }
78
79 Error downloading http://arduino.esp8266.com/versions/2.5.0/package_esp8266com.json
80
81 Arduino Nano, ATmega328P on /dev/cu.usbmodem201912341
```

Schritt 7: Wähle das Arduino UNO Board.

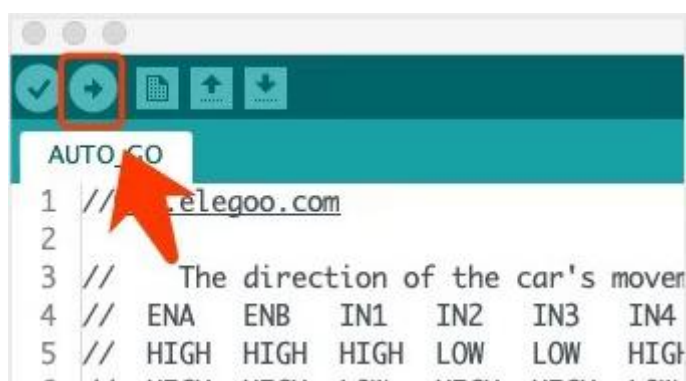


Schritt 8: Wähle den Serial Port.

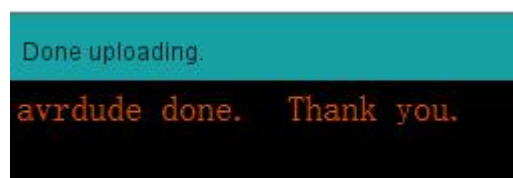
(Hinweis: Die COM Nummer des Arduino UNO Boards variiert in unterschiedlichen Computer. Wähle bitte die entsprechende COM Nummer.)



Schritt 9: Klicke den Upload-Button, um das Programm AUTO_GO hochzuladen.



Schritt 10: Hochladen abgeschlossen.



Die Arduino IDE ist soweit in Ordnung.

ELEGOO

<http://www.elegoo.com>

2019.7.15