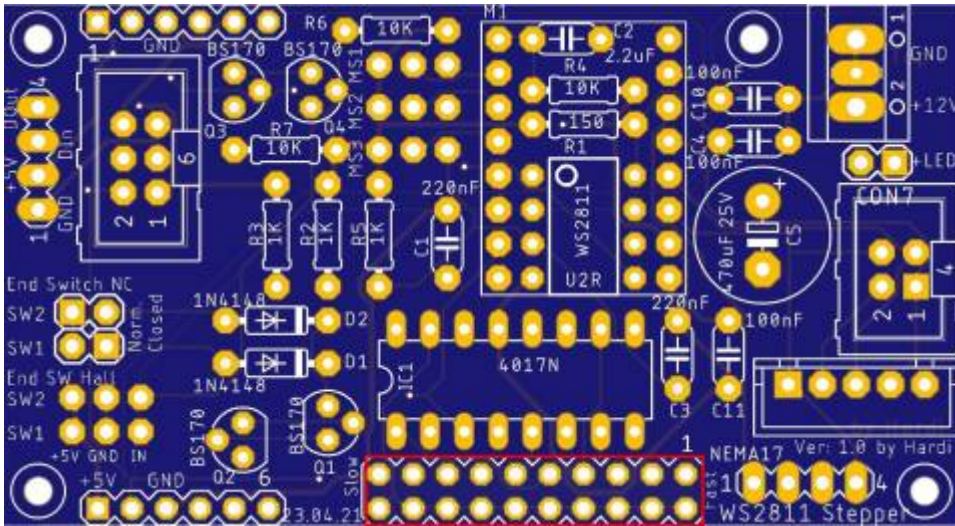


# Einfache Schrittmotor Steuerung mit WS2811

Diese Bauanleitung beschreibt die möglichen Erweiterungen der Stepperplatine in der Minimalbestückung. Die Anleitungen für die Bestückung der Stepperplatine ist [hier zu finden](#).



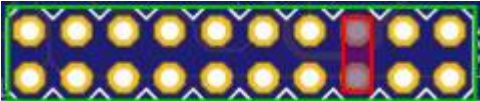
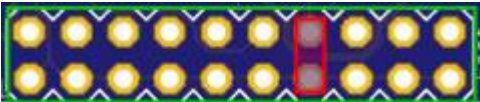


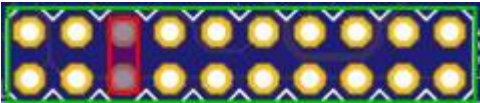
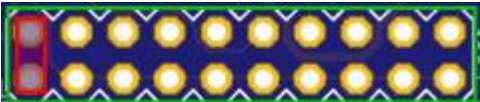
- [Anleitung für die Endschaltererweiterung](#)
- [Anleitung für das Ultramicrostepping \(ganz langsame Bewegungen\)](#)





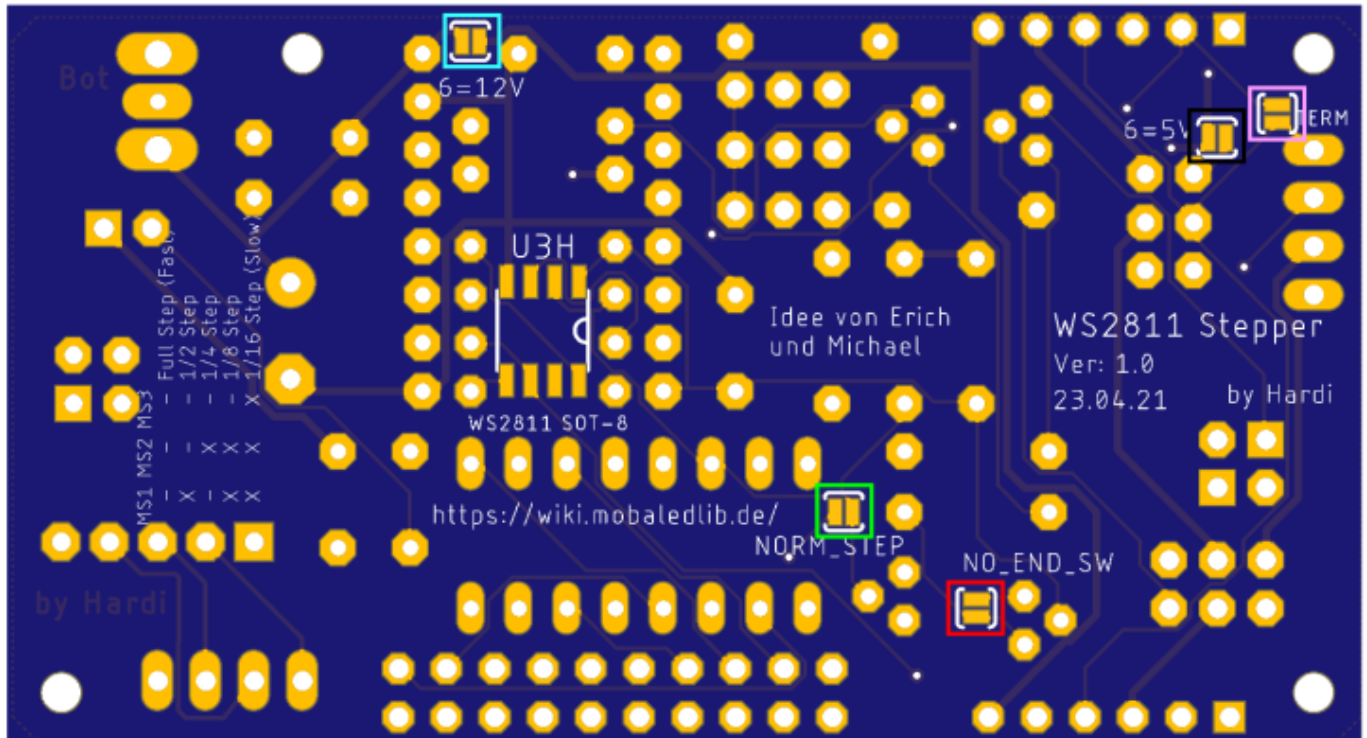
## Jumper

Die Geschwindigkeit kann durch den Jumper um einen Faktor von bis zu 12 verlangsamt werden. Das wären in der langsamsten Stufe  $1/176$  Step ( $1/16 * 11$ ).

Jumperposition	Beschreibung
	nur jeder zweite Impuls steuert den Stepper an. (am schnellsten)
	1/3 der Steps von MS1, MS2 und MS3
	1/4 der Steps von MS1, MS2 und MS3
	1/5 der Steps von MS1, MS2 und MS3
	1/6 der Steps von MS1, MS2 und MS3
	1/7 der Steps von MS1, MS2 und MS3
	1/8 der Steps von MS1, MS2 und MS3
	1/9 der Steps von MS1, MS2 und MS3
	1/10 der Steps von MS1, MS2 und MS3
	nur jeder zwölfte Impuls steuert den Stepper an. (am langsamsten)

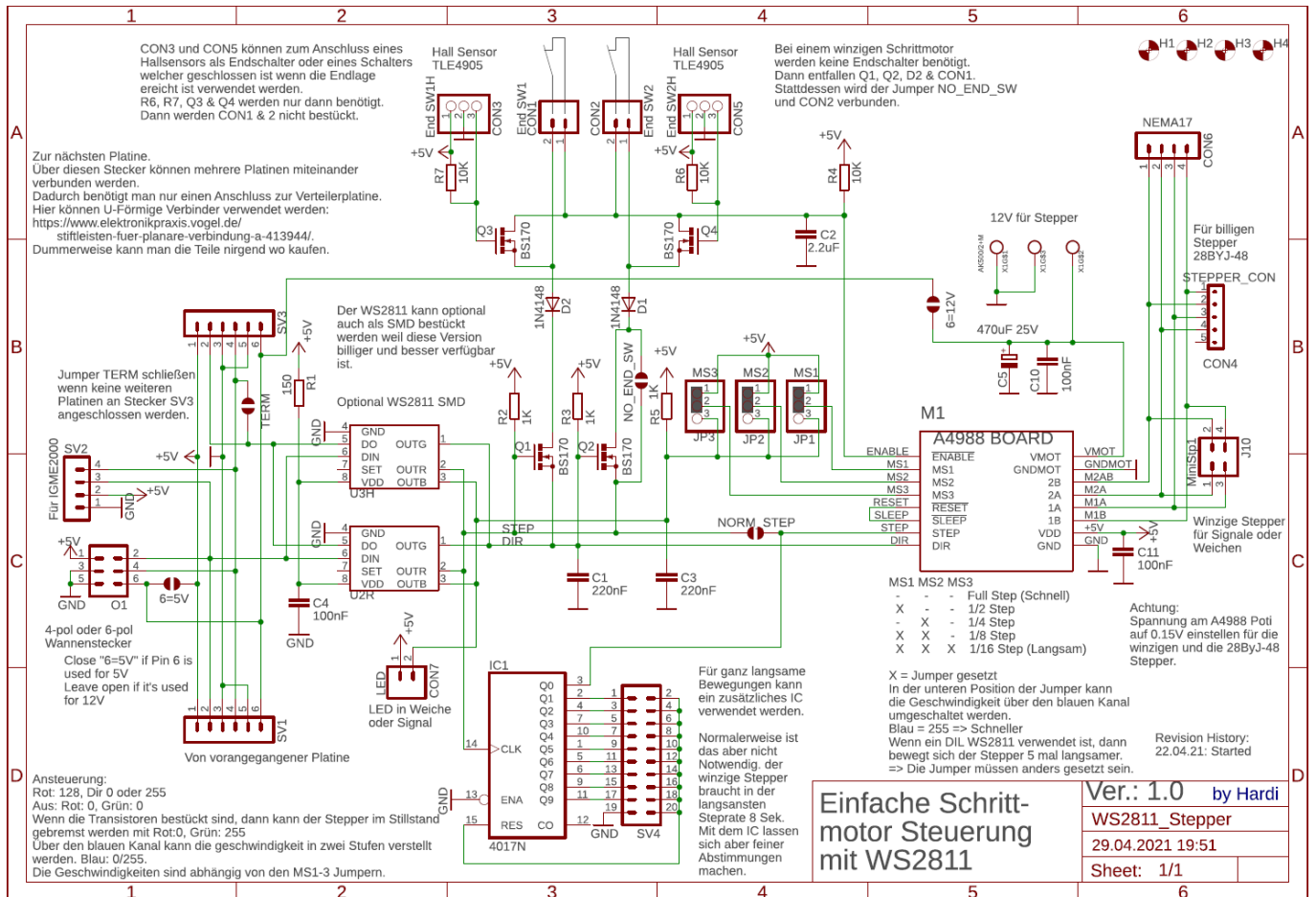
## Abweichungen bei den Lötjumper

Bezeichnung	Bedeutung	Standardzustand
NORM_STEP (grün)	Überbrückt den IC1	Für die Verwendung von IC1 darf der Jumper nicht geschlossen sein.

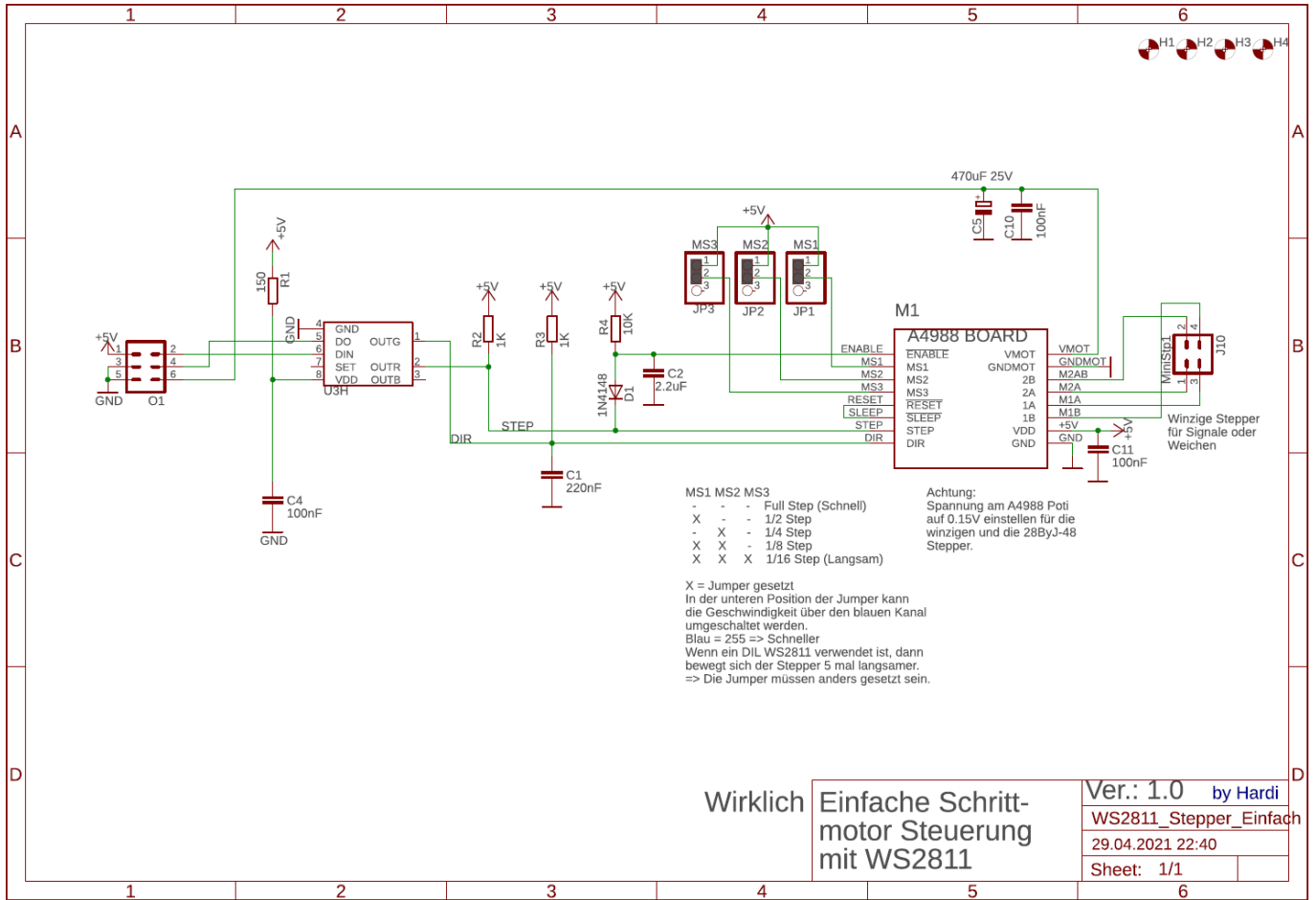


# Schaltplan

## kompletter Schaltplan



## vereinfachte Version



From: <https://wiki.mobaledlib.de/> - MobaLedLib Wiki

Permanent link: <https://wiki.mobaledlib.de/anleitungen/bauanleitungen/550de/erweiterungen?rev=1622997184>

Last update: 2021/06/06 17:33

