

```
//LabTI alimentador automático simple
```

```
#include <CheapStepper.h> //Importamos la libreria CheapStepper
```

```
CheapStepper stepper (8,9,10,11); //Instanciamos la libreria y asignamos los pines a utilizar
```

```
char lector; //Creamos una variable de tipo char
```

```
void setup() {
```

```
    Serial.begin(9600); //Iniciamos la comunicacion serial
```

```
    stepper.setRpm(12); //Seteamos las revoluciones por minuto del motor a 12
```

```
}
```

```
void loop() {
```

```
    lector = Serial.read(); //Leemos lo que hay en la comunicacion serial y lo almacenamos en la variable de tipo char
```

```
    if(lector == '1'){ //Si lo leído es igual a 1...
```

```
        stepper.moveDegreesCW (180); //Movemos el motor 180 grados en sentido horario
```

```
        delay(1000); //Esperamos 1 segundo
```

```
        stepper.moveDegreesCCW (50); //Movemos el motor 50 grados en sentido antihorario
```

```
    }
```

```
}
```