

```
const int dirPin = 8; // Pin D8 Arduino Nano
const int stepPin = 9; // Pin D9 Arduino Nano

const int steps = 1247; // Pasos
int stepDelay;

void setup() {
  // Marcar los pines como salida
  pinMode(dirPin, OUTPUT);
  pinMode(stepPin, OUTPUT);
}

void loop() {
  //Activar una direccion y fijar la velocidad con stepDelay
  digitalWrite(dirPin, HIGH);
  stepDelay = 1000;

  for (int x = 0; x < steps ; x++) {
    digitalWrite(stepPin, HIGH);
    delayMicroseconds(stepDelay);
    digitalWrite(stepPin, LOW);
    delayMicroseconds(stepDelay);
  }
  delay(250);

  //Activar una direccion y fijar la velocidad con stepDelay
  digitalWrite(dirPin, LOW);
  stepDelay = 1000;

  for (int x = 0; x < steps ; x++) {
    digitalWrite(stepPin, HIGH);
    delayMicroseconds(stepDelay);
    digitalWrite(stepPin, LOW);
    delayMicroseconds(stepDelay);
  }
  delay(250);

}
```