

```

//*****
// Steuerung für Annex- Anlage_ Motor mit Endschalter
//*****

#define Relais1 17                //Relais 1
#define Relais2 16                //Relais 2
#define out_LED3 13              //Onboard LED
#define Taster 15                 //Taster zum Stellen
#define Uin 21                    //Spannung am Messwiderstand

#include <Arduino.h>

//*****
//Funktionen
//*****

void Stellen() {digitalWrite(Relais1, LOW);    //Stellen
               digitalWrite(Relais2, HIGH);}
void Back()   {digitalWrite(Relais1, HIGH);    //Zurückfahren
               digitalWrite(Relais2, LOW);}
void Pause()  {digitalWrite(Relais1, LOW);    //Ruhestellung
               digitalWrite(Relais2, LOW);}
void LED3ON () {digitalWrite(out_LED3, HIGH);} //onboard LED
void LED3OFF() {digitalWrite(out_LED3, LOW);}  //onboard LED

//*****
//Setup
//*****

void setup()
{
  pinMode(Relais1, OUTPUT);           // Die drei Pins als Ausgänge
  deklarieren
  pinMode(Relais2, OUTPUT);
  pinMode(out_LED3, OUTPUT);

  pinMode (Taster, INPUT);            //Taster für stellen
  pinMode (Uin, INPUT);

  // Pause();

  digitalWrite(Relais1, LOW);         //Ruhestellung
  digitalWrite(Relais2, LOW);

}

//*****
// Hauptprogramm
//*****

void loop()
{
  Pause ();
  delay (500);

  if (digitalRead (Taster) == LOW)

```

```
{
  delay (300);
}
if (digitalRead (Taster) == LOW)          //Taster entprellen
{

  LED3ON();
  Stellen ();                             //Stellen, Motor fährt ein
  delay (2000);

  while (analogRead (Uin) >32)             //Strom über 300mA, Motor läuft bis Endschalter
  {
  }

  LED3OFF();
  Pause ();                               //beide Relais aus
  delay (2000);

  LED3ON();
  Back ();                                //Zurück, Motor fährt aus
  delay (2000);

  while (analogRead (Uin) >32)             //Strom über 300mA, Motor läuft bis Endschalter
  {
  }
}
}
```