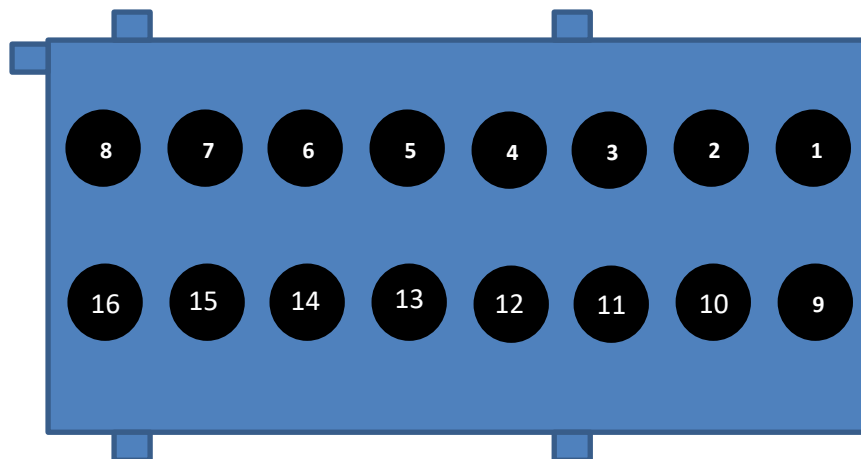


### Anschluss 16 Poliger Stecker (KALI-1316 AMP JPT Set 16-polig)



PIN	Belegung
1	Batterie Plus 12V
2	Batterie Minus 0V
3	Motor Plus (12V) DC
4	Motor Minus DC
5	Winkelsensor Plus 12V
6	Winkelsensor Minus 12V
7	Out Minus für Optionen
8	
9	Schrittmotor L1
10	Schrittmotor L2
11	Schrittmotor L3
12	Schrittmotor L4
13	Winkelsensor Signal 0 bis 5v
14	Signal Option Workswitch Aufzeichnen Rec (WORKSW_PIN 7 Arduino auf 0V = AUS) blau
15	Signal Option Motor AutoSteer Switch (STEERSW_PIN 6 Arduino auf GND = On ) gelb
16	LOW For Pin 15 and 16 weiß und grün