```
#include <CheapStepper.h> //Bibliothek hinzufügen, findet man im Library Manager

CheapStepper stepper (8,9,10,11);
/*Anschlusspins des Treibers und Motors definieren*/

/*Hinweis: 2048 Schritte pro Umdrehung der Abtriebswelle */

void setup() {
  stepper.setRpm(5); //RPM (Rounds per Minute) für Motor festlegen
}

void loop() {
  stepper.moveCW(4096); //720 Grad im Uhrzeigersinn bewegen
  delay(1000); //1s Pause
  stepper.moveCCW(4096); //720 Grad gegen den Uhrzeigersinn bewegen
  delay(1000); //1s Pause
}
```