**MACCHINA BLUETOOTH: ARDUROVER 1.2.**

**COMPENENTI e STRUTTURA DI ARDUROVER**

Ardurover 1.2. è formato dai seguenti componenti:

1. Arduino MEGA 2560 (con box di protezione)
2. Scheda motori L293D
3. Buzzer
4. 8 LED, di cui:
   1. 4 bianchi
   2. 2 rossi
   3. 2 blu
5. Modulo bluetooth HC-05
6. 13 jumper, di cui:
   1. 11 maschi/maschi
   2. 2 maschi/femmina
7. Interruttore batteria
8. Pacco batteria 8xAA (alimentazione scheda motori)
9. Pacco batteria 4xAA (alimentazione Arduino)

La struttura del rover è formata da due lastre di plastica divise l’una dall’altra da distanziatori M/F di altezza 30mm. Lo chassis comprendente 4 motori TT in continua con 4 rispettive ruote gommate.

**COLLEGAMENTI MOTORI**

I motori sono collegati ai morsetti della scheda motori L293D. La massa (GND) dei motori va collegata ai morsetti interni, mentre l'alimentazione ai morsetti esterni.

**COLLEGAMENTI COMPONENTI**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **TABELLA COLLEGAMENTI COMPONENTI** | | |
| **COMPONENTE** | **PIN DIGITALE** | **PIN ANALOGICO** |
| LED1 | 36 |  |
| LED2 | 37 |  |
| LED3 | 38 |  |
| LED4 | 39 |  |
|  |  |  |
| LAMP1 | 52 |  |
| LAMP2 | 50 |  |
| LAMP3 | 24 |  |
| LAMP4 | 22 |  |
|  |  |  |
| BUZZER | 48 |  |
|  |  |  |
| HC-05 |  | RX0/TX0 |