# Bảng Kết Nối Hệ Thống Xe Tự Cân Bằng Hai Bánh

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Linh Kiện** | **Chân** | **ESP32 GPIO** | **Màu dây** | **Chức năng** |
| |  | | --- | | **L298 (Motor Driver)** |  |  | | --- | |  | | ENA | GPIO 18 | Nâu | PWM điều khiển tốc độ động cơ 1 |
|  | ENB | GPIO 4 | Trắng | PWM điều khiển tốc độ động cơ 2 |
|  | IN1 | GPIO 19 | Cam | Điều khiển chiều quay động cơ 1 |
|  | IN2 | GPIO 5 | Vàng | Điều khiển chiều quay động cơ 1 |
|  | IN3 | GPIO 16 | Xanh dương | Điều khiển chiều quay động cơ 2 |
|  | IN4 | GPIO 17 | Tím | Điều khiển chiều quay động cơ 2 |
| **MPU6050 (IMU)** |  |
|  | INT | GPIO 15 |  | Ngắt ngoại vi từ cảm biến |
|  | SCL | GPIO 22 | Tím | I2C SCL |
|  | SDA | GPIO 21 | Xanh lá | I2C SDA |