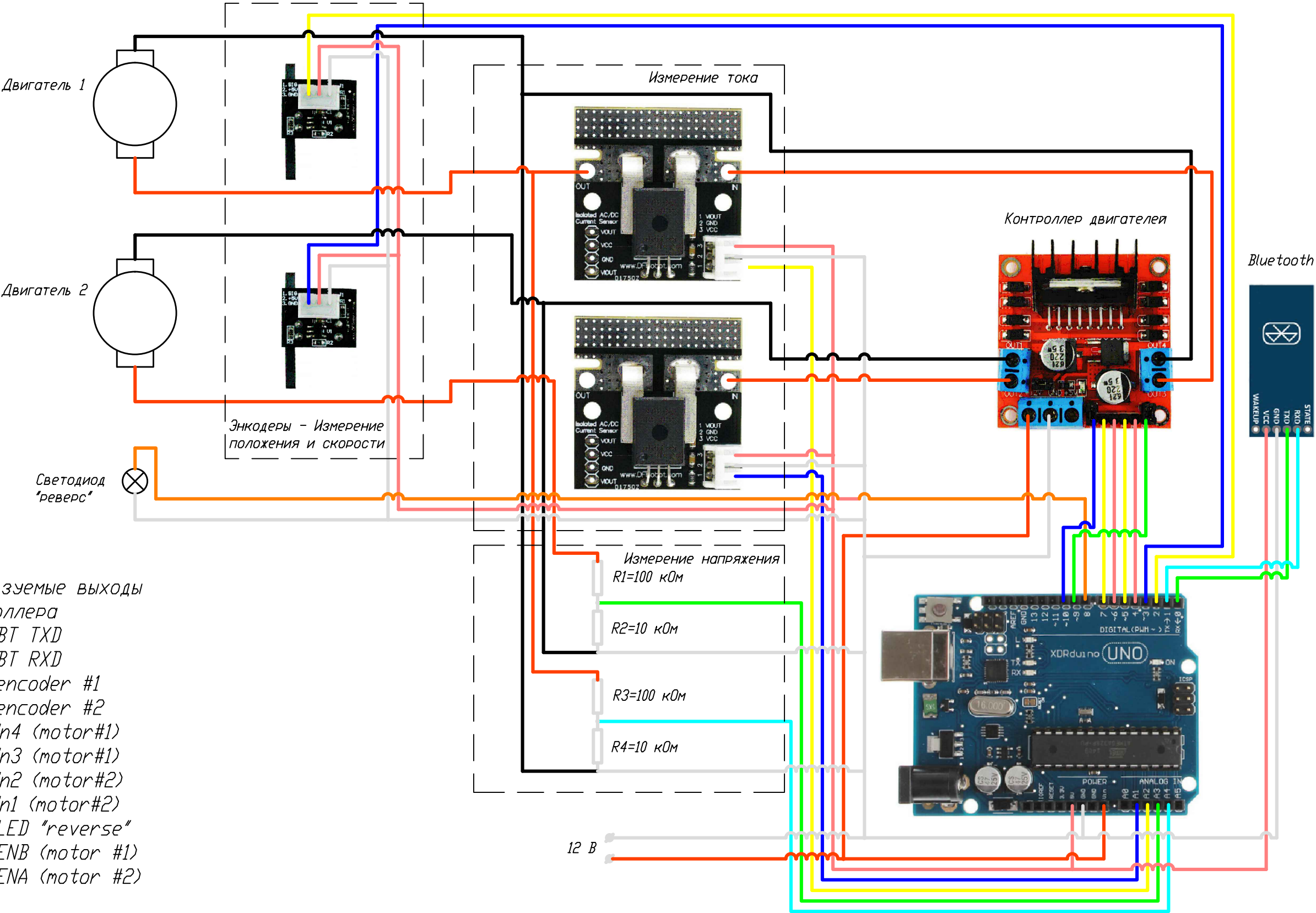


Принципиальная схема платформы с датчиками и удаленным управлением



- Используемые выходы контроллера
- D0 BT TXD
 - D1 BT RXD
 - D2 encoder #1
 - D3 encoder #2
 - D4 in4 (motor#1)
 - D5 in3 (motor#1)
 - D6 in2 (motor#2)
 - D7 in1 (motor#2)
 - D8 LED "reverse"
 - D9 ENB (motor #1)
 - D10 ENA (motor #2)
 - D11
 - D12
 - D13
 - A0
 - A1 $I1=40 \text{ мВ/А.}$
 - A2 $I2=40 \text{ мВ/А.}$
 - A3 $U1=(R2/(R1+R2)) \text{ В/В}$
 - A4 $U2=(R4/(R3+R4)) \text{ В/В}$
 - A5