

## Zocalo ( tira de pins esquerdo) 15 pins:

Pin	Atmega	
1	PD2	D0/RX
2	PD3	D1/TX
3	PD1	D2/SDA
4	PD0	D3/SCL ~
5	PD4	D4
<b>6</b>	<b>PC6</b>	<b>D5 ~</b>
7	PD7	D6 ~
<b>8</b>	<b>PE6</b>	<b>D7</b>
9	PB4	D8
10	PB5	IO9 ~~
11	PB6	IO10 ~~
<b>12</b>	<b>PB7</b>	<b>IO11 ~~</b>
<b>13</b>	<b>PD6</b>	<b>IO12 (A11)</b>
14	PC7	IO13 ~
15	GND	GND

En bold usados para escornabot

## Zocalo ( tira de pins dereito) 15 pines

Pin	Atmega	
<b>1</b>	<b>PF7</b>	<b>A0</b>
<b>2</b>	<b>PF6</b>	<b>A1</b>
<b>3</b>	<b>PF5</b>	<b>A2</b>
<b>4</b>	<b>PF4</b>	<b>A3</b>
<b>5</b>	<b>PF1</b>	<b>A4</b>
<b>6</b>	<b>PF0</b>	<b>A5</b>
7	PB3	D14/MISO
8	PB2	D16/MOSI
9	PB1	D15/SCK
10	GND	-*- GND
11	+5V	+5V
12	+3V3	3.3V
13	RESET	RESET
14	PB0	D17/LRX
15	PD5	D24/LTX

## Motores:

Pin	Motor	Pin	Motor
1	A0 ML1	1	IO11~ MR1
2	A1 ML2	2	D7 MR2
3	A2 ML3	3	A5 MR3
4	A3 ML4	4	A4 MR4
5	--- RAW	5	--- RAW

## Teclado

Pin	Atm	Teclado
1	PD6	IO12 ( <b>A11</b> ) (KEY)
2	GND	---

## Zoador

Pin	Atm	
+	PC6	D5~
-	GND	---

Led	Atm	Funci3n
LED1	---	Power (Verde)
LED2	PD5	---
LED3	PB0	---
LED4	PC7	IO13

TXLED (invertido)  
RXLED (invertido)  
LED USUARIO (invertido)

## Serial (Bluetooth)

Pin	Atm	
1	PD2	D0/RX
2	PD3	D1/TX
3	GND	---
4	VCC	(5V OU 3V3)

Test: (25/06/15) Alimentación usb 5 = 4,275v

Comunicación:

300bps (5V / 3,3V) Correcto / correcto.  
9600bps (5V / 3,3V) Correcto / correcto.  
115200bps (5V / 3,3V) Correcto / correcto.

Entradas analógicas:

A0 = VCC = 1023:, A0 = 3,3V 799 ( 0.00417888563V/step \* 799step = 3,3389)  
A1 = VCC = 1023:, A0 = 3,3V 799 ( 0.00417888563V/step \* 799step = 3,3389)  
A2 = VCC = 1023:, A0 = 3,3V 799 ( 0.00417888563V/step \* 799step = 3,3389)  
A3 = VCC = 1023:, A0 = 3,3V 799 ( 0.00417888563V/step \* 799step = 3,3389)  
A4 = VCC = 1023:, A0 = 3,3V 798 ( 0.00417888563V/step \* 799step = 3,3347)  
A5 = VCC = 1023:, A0 = 3,3V 799 ( 0.00417888563V/step \* 799step = 3,3389)  
A4 = VCC = 1023:, A0 = 3,3V 799 ( 0.00417888563V/step \* 799step = 3,3389)

Entradas dixitais:

D0 (5V / 3,3V) Correcto / correcto.  
D1 (5V / 3,3V) Correcto / correcto.  
D2 (5V / 3,3V) Correcto / correcto.  
D4 (5V / 3,3V) Correcto / correcto.  
D5 Buzer (5V / 3,3V). Correcto / correcto.  
D6 (5V / 3,3V).Correcto / correcto.  
D7 (5V / 3,3V) Correcto / correcto.  
D8 (5V / 3,3V) Correcto / correcto.  
IO9 ~ (5V / 3,3V) PWM Correcto / Correcto , Correcto.  
IO10 ~ (5V / 3,3V) PWM Correcto / Correcto , Correcto.  
IO11 ~ (5V / 3,3V) PWM Correcto / Correcto , Correcto.  
IO12 (5V / 3,3V) Correcto / Correcto , Correcto.  
IO13 ~ (5V / 3,3V) PWM Correcto / Correcto , Correcto.  
IO14 (5V / 3,3V) Correcto / Correcto , Correcto.  
IO15 (5V / 3,3V) Correcto / Correcto , Correcto.  
IO16 (5V / 3,3V) Correcto / Correcto , Correcto.  
IO17 (5V / 3,3V) Correcto / Correcto , Correcto.  
IO24 (5V / 3,3V) Correcto / Correcto , Correcto.

( finalizado 26/06/15)