

Buck is Set to 5.5 - 7 volts

Motor A  
A01  
A02

Arduino -> Motor Driver  
PWMA - D9  
AIN1 - D4  
AIN2 - D3  
STBY - 3V3  
BIN1 - D6  
BIN2 - D7  
PWMB - D10

Motor B  
B01  
B02

Calibrate Button - D11

Arduino Nano

Motor Driver

Run Button - D12

Buck is Set to 5 Volts

5 Array IR Sensor

Arduino -> IR Connections  
5v -> 5v  
GND -> GND  
A1 -> OUT1  
A2 -> OUT2  
A3 -> OUT3  
A4 -> OUT4  
A5 -> OUT5