## 建議接線表

接腳	Arduino 建議腳位	實際腳位
L298_ENA	3	3
L298_ENB	5	9
L298_IN1	1	4
L298_IN2	6	5
L298_IN3	9	6
L298_IN4	10	7
循跡_左1	A4	A0
循跡_左 2	A3	A1
循跡_中	A2	A2
循跡_右 <b>2</b>	A1	A3
循跡_右 1	A0	A4
RFID_SDA/NSS	2	10
RFID_RST	4	8
RFID_SCK	13 (請勿更改)	13
RFID_MOSI	11 (請勿更改)	11
RFID_MISO	12 (請勿更改)	12
藍牙_RX	7	1
藍牙_TX	8	0

<sup>※</sup>請勿更動 RFID 連接的 11、12、13 腳位

<sup>※</sup>馬達腳位請視實際馬達安裝極性方向調整,但 ENA、ENB 請接有類比輸出功能的腳位

<sup>※</sup>其餘腳位皆能依需求自行調整