

OmniBot

~ Pinbelegung Atmega ~

Port	Pin	Komponente		Kommentar
PORT A	0	Display	Databit 4	Initialisiert und angesteuert durch robolib
	1		Databit 5	
	2		Databit 6	
	3		Databit 7	
	4		Enable	
	5		RS	
	6		R/W	
	7	nicht angeschlossen		
PORT B	0	nicht angeschlossen		
	1	nicht angeschlossen		Teil des ISP
	2	Motoren	DDR 3	Teil des ISP
	3		DDR 2	Teil des ISP
	4		DDR 1	-
	5		PWM 1	OC1A
	6		PWM 2	OC1B
	7		PWM 3	OC1C
PORT C	0	frei		evtl. Taster 3
	1	Bumper	Hinten links	Benötigen internen PullUp-Widerstand
	2		Hinten rechts	
	3		Rechts vorne	
	4		Rechts hinten	
	5		Mitte	
	6		Links hinten	
	7		Links vorne	

Hinweis: Auf dem OmniBot ist momentan das Keplerboard in Version 6.1.0 eingesetzt. Siehe auch https://github.com/RoboAG/eagle_keplerboard/tree/V6.1.0

OmniBot

~ Pinbelegung Atmega ~

Port	Pin	Komponente		Kommentar
PORT D	0	TWI	SCL	
	1		SDA	
	2	Xbee	TX	RXD1
	3		RX	TXD1
	4	Taster	Led 1	
	5		Taster 1	Benötigen internen
	6		Taster 2	PullUp-Widerstand
	7		Led 2	
PORT E	0	UART	TX	RXD0
	1		RX	TXD0
	2	Encoder	Motor 1	
	3		Motor 2	
	4		Motor 3	
	5		Motor 1	INT5
	6		Motor 2	INT6
	7		Motor 3	INT7
PORT F	0	?		3x Sharp-Sensoren Evtl. Ballsensor (Bodensensoren sollen über TWI angeschlossen werden)
	1			
	2			
	3			
	4			
	5			
	6			
	7			
PORT G	0	nicht angeschlossen		
	1	Beeper		Festverdrahtet
	2	Bootloader		Bootpin

Hinweis: Auf dem OmniBot ist momentan das Keplerboard in Version 6.1.0 eingesetzt. Siehe auch https://github.com/RoboAG/eagle_keplerboard/tree/V6.1.0