

<b>Raspberry</b>					12 V
nazwa	PIN				6 V
USB power					5 V
					3,3V
		<b>RPI lidar (delta</b>			
		USB power	zasilanie silników z		
USB		USB logic			
		<b>8 Relay Module</b>			
		VCC-JD-VCC	usunąć jumper!		
3V3	17	VCC	3,3V		
		GND	do ogólnego grounda		
		JD-VCC			
GPIO17	11	In1			
GPIO27	13	In2			
GPIO22	15	In3			
GPIO23	16	In4			
GPIO24	18	In5			
GPIO10	19	In6			
GPIO9	21	In7			
GPIO25	22	In8			
		<b>Arduino</b>		<b>Sterownik</b>	
USB		USB		PIN	funkcja
				jumper VD=VS	zwarcie zasilania logiki i
				+	zasilanie silnika
				-	zasilanie silnika
				+	zasilanie silnika
				-	zasilanie silnika
		pin 3		E1	Enable, PWM, lewy silnik
		pin 2		M1	kierunek, lewy silnik
		pin 5		E2	Enable, PWM, prawy
		pin 4		M2	kierunek, prawy silnik
				VD	zasilanie logiki 6,5-12V
				GND	
				VS	zasilanie silników 6V
				<b>silnik lewy(1)</b>	po stronie sterownika M1
				M1	-
				M2	+
				GND	encoder
		pin 8		C1	phase B encoder
		pin 9		C2	phase A encoder
				VCC	zasilanie encodera
				<b>silnik prawy(2)</b>	po stronie sterownika M2
				M1	+
				M2	-
				GND	encoder
		pin 11		C1	phase B encoder
		pin 12		C2	phase A encoder
				VCC	zasilanie encodera