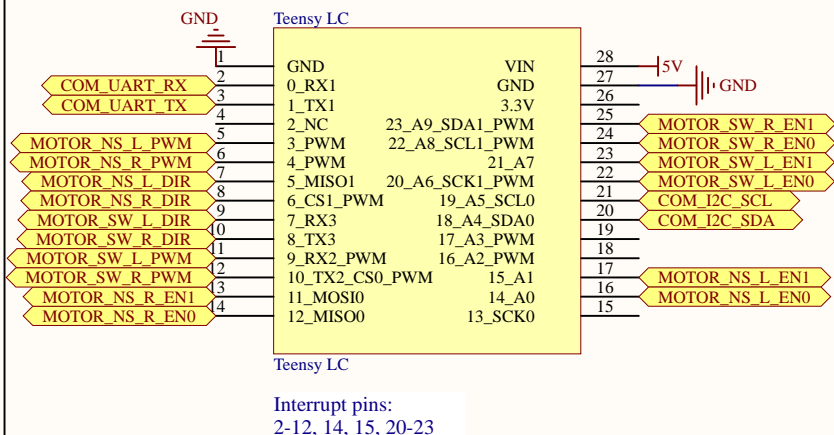


# XBOT Modul za Kontrolu Motora i Distribuciju Napajanja

## Mikrokontroler



## UPUTSTVO:

Konvencija za ime pinova:  
brojArduinoPina\_vrstaPina

Povezivanje:

Prvi motor drajver je zaduzen za NS motore, a drugi za SW

MOTOR\_XY\_POW se povezuje na odgovarajuci motor drajver

MOTOR\_XY\_CONTROL se povezuje na odgovarajuci motor drajver

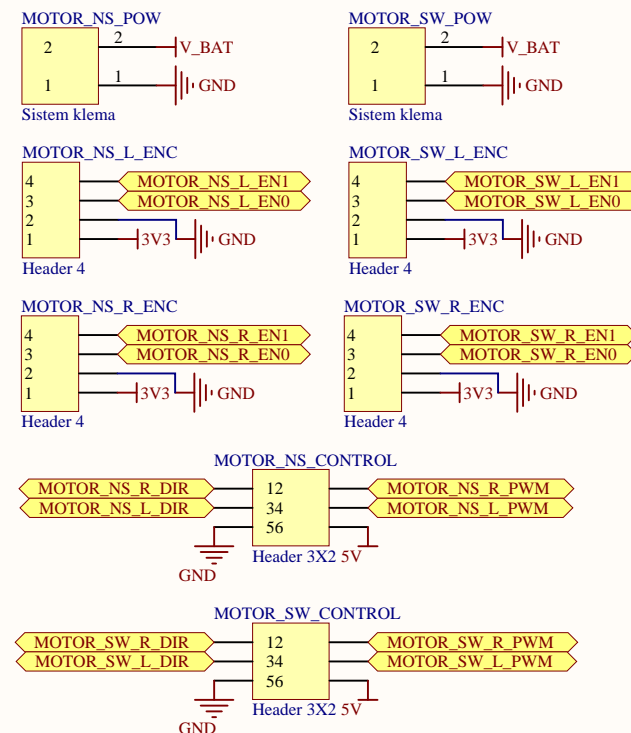
MOTOR\_XY\_DIR\_ENC se povezuje na odgovarajuci enkoder

POW\_IN se povezuje sa baterijom

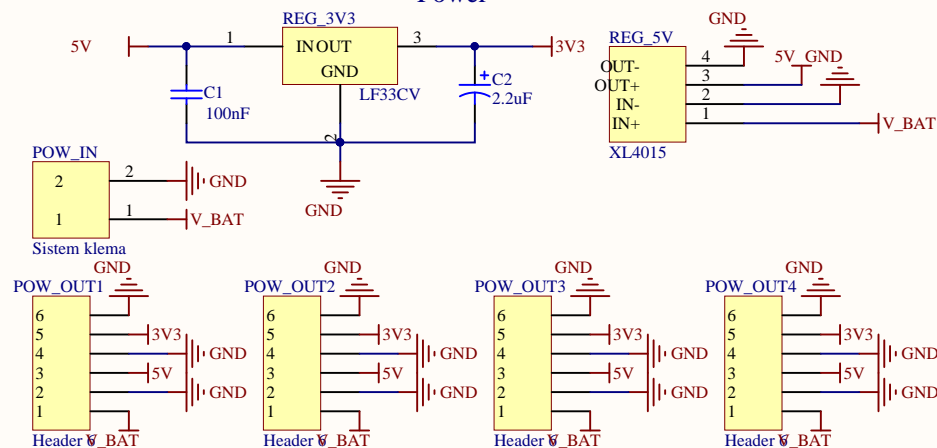
POW\_OUT\_X su izlazi za napajanje drugih ploca

UART i I2C su izlazi za komunikaciju

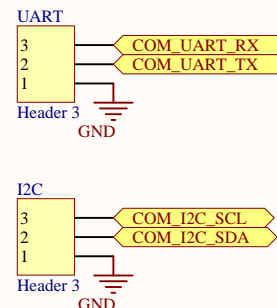
## Motor Control



## Power



## Communication



## Info



XBOT 2018

Dizajn: Aleksandar Todorovic  
Ime fajla: Robot\_Motor\_Controller.SchDoc  
Verzija: 1.0  
Datum: 12:04.2018