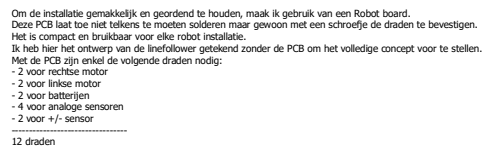
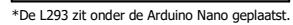


D12: extra connectie robot board
D11: Sturingspin L293 (Motorsturing)
D10: Sturingspin L293 (Motorsturing)
D9: Sturingspin L293 (Motorsturing)
D8: extra connectie robot board
D7: Startknop
D6: Dipswitch (Pullup)
D5: Dipswitch (Pullup)
D4: Dipswitch (Pullup)
D3: Sturingspin L293 (Motorsturing)
D2: IR-ontvangermodule
GND: Ground (-)
RST: Reset
RX0, TX1: Bluetooth pinnen

D13: Buzzer en LED (signalisatie)
3V3: 5V USB Power
REF: Reference voltage
A0 - A7: Analoge ingangen (data van lijnsensor)
5V: +5V Power Rail (voeding voor L293, sensor en min spanning Enable pinnen)
RST: Reset
GND: Ground (-)
Vin: Voltage Input (6-12V)



Sebastien Cattoor

			Datum	1/09/2024	HoGent	EPLAN Software & Service GmbH & Co. KG	Finaal elektronisch schema linefollower	
			Bew.	sebas				
			Gecontr.		Projectsjabloon met coderingsstructuur volgens IEC-Norm:	paginastructuur met groep en inbouwplaats en documenttype	IEC_tpl003	Finaal elektronisch schema linefollower
Wijziging	Datum	Naam	Oorspr.	Vervanging van	Vervangen door		Pagina	1 / 1