



Om de installatie gemakkelijk en gerond te houden, maak ik gebruik van een Robot board. Deze PCB laat toe niet telkens te moeten solderen maar gewoon met een schroefje de draden te bevestigen. Het is compact en bruikbaar voor elke robot installatie.

Rechts vindt u een lijnsensor met 4 sensoren. Deze is ook gemonteerd op mijn wagen.

De vanwege mijn kabootje QTR8RA.

Aangezien wel verwacht werd dat er minimum 6 sensoren gebruikt moeten worden, toen ik hierbij aan de werking wel degelijk te kennen.

Wants links vindt u het schema van de QTR8A met 8 sensoren.

(\*de robot board kan ook maar max 6 analoge ingangen aan.)

D13: Buzzer en LED (signalisatie)  
3V3: 5V USB Power  
REF: Reference voltage  
A0 - A7: Analoge ingangen (data)  
5V: +5V Power Rail (voeding voor de Arduino)  
RST: Reset  
GND: Ground (-)  
Vin: Voltage Input (6-12V)

			Datum	1/09/2024	HoGent	EPLAN Software & Service	Prove of concepts schema	
			Bew.	sebas		GmbH & Co. KG		
			Gecontr.		Projectsjabloon met coderingsstructuur volgens IEC-Norm:	Paginastructuur met groep en inbouwplaats en documenttype		
Wijziging	Datum	Naam	Oorspr.		Vervanging van	Vervangen door	IEC_tp003	BladPOC Sensoren Pagina 1 / 1