

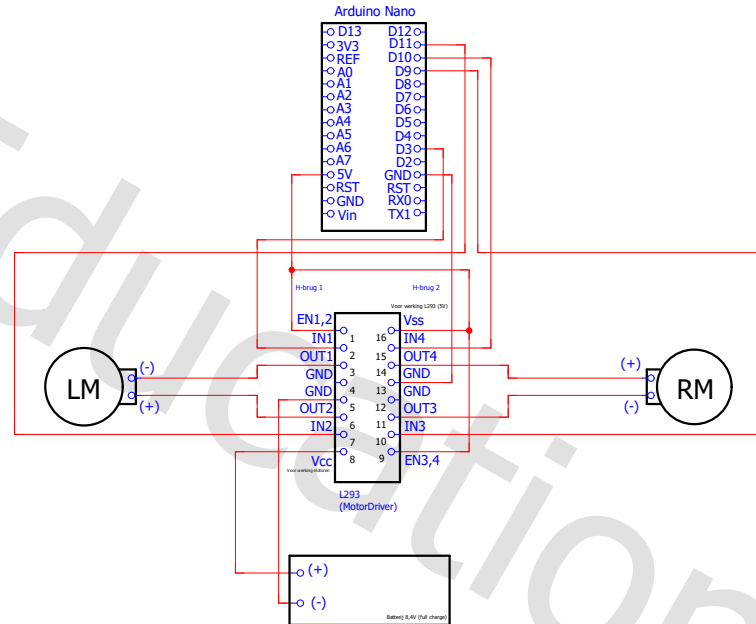
*De L293 zit onder de Arduino Nano geplaatst.

Om de installatie gemakkelijk en geordend 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 de pure motorsturing met H-bridgen zoals het intern (PCB) in elkaar zit. We bevestigen later de Arduino Nano en L293 op de robot board. Ook connecteren we de motoren en batterij aan deze PCB. (Later ook de lijnsturing)

Arduino pinlist:

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 en min spanning Enable pinnen)
RST: Reset
GND: Ground (-)
Vin: Voltage Input



Sebastien Cattoor

			Datum	31/08/2024	HoGent	HoGent	Prove of concepts schema		
			Bew.	sebas					
			Gecontr.		Projectsjabloon met coderingsstructuur volgens IEC-Norm:	paginastructuur met groep en inbouwplaats en documenttype			
Wijziging	Datum	Naam	Oorspr.		Vervanging van	Vervangen door		IEC_tpl003	BRGE Motorsturing Pagina 1 / 1