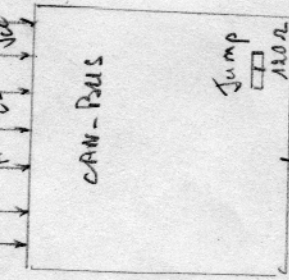
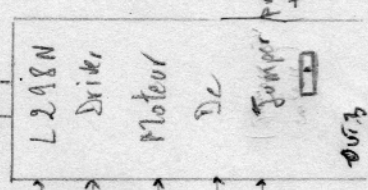
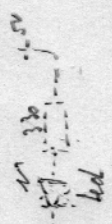
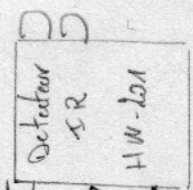
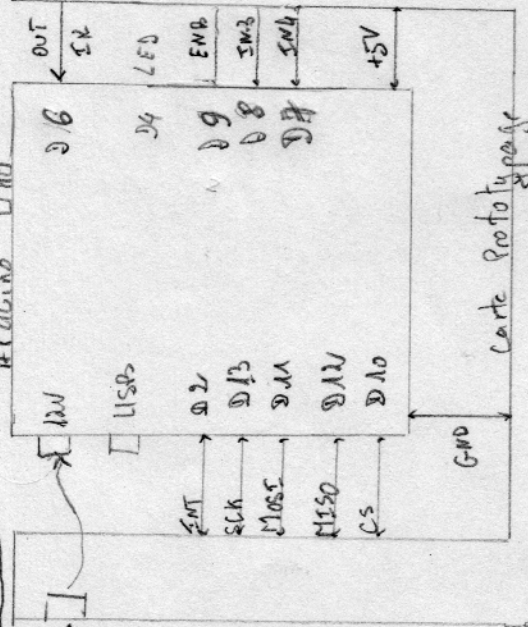
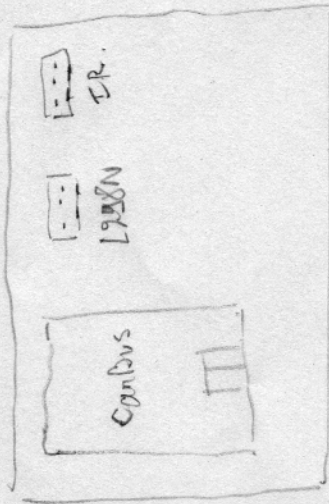


Arduino Uno



⚠️ coupler de chaque côté de tous les modules

vers les autres modules du Projet



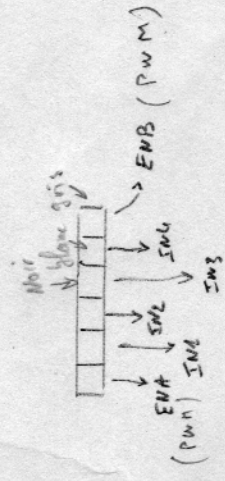
out GND VCC

- pour stopper le convoyeur

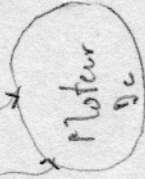
- Pour la détection de l'objet après vérification de la valeur, et, avant être attrapé par le bras robotisé.

PWM moteur Sortie A (out 1 et 2)

PWM	ENB	INB3	INB4	SWB4
L	L	X	X	motour marche Libre
H	H	L	L	bloccage motour
H	H	H	H	bloccage motour
H	H	L	H	marche Arrière
H	H	H	L	marche Avant



⚠️ si le jumper +5V est enlevé, il faut Alimenter la carte en +5V
- sinon, la broche +5V est une sortie +5V. mais la tension V_{cc} (puissance) doit être ≤ 12V
- enlevant voyant allume



entraînement du convoyeur