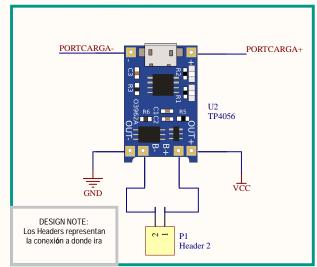
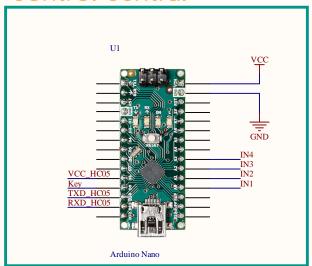


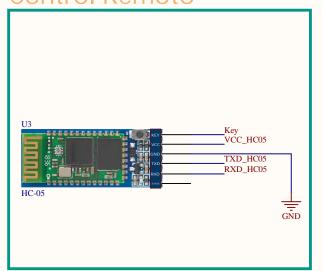
Alimentación



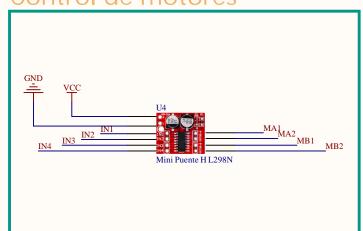
Control Central



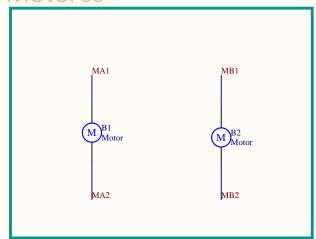
Control Remoto



Control de motores



Motores



LAYOUT NOTE: Todos los módulos no iran soldados, serán colocados con Headers Macho y Hembra.

LAYOUT NOTE: El puerto de carga denominado en la alimentación sirve para cargar la misma batería.

Proyecto: Esquemáticos - Proyecto Zumobot.PrjPcb		Documento: [03] - SCHEMATIC.SchDoc	
Autor: J. Valenzuela	Carnet: 23718	Curso: IE3028	
Revisión: V1.0	Fecha: 8/04/2025	Tamaño: Carta	Hoja: 3 De 5

Revision History 06/04/2025 Se inició el proyecto (Jesus V.) 07/04/2025 Se cambió el ESP32 por el Arduino Nano (Jesu V.) Proyecto: Esquemáticos - Proyecto Zumobot.PrjPcb Documento: [04] - REVISION HISTORY.SchDo Carnet: 23718 Autor: J. Valenzuela Curso: IE3028 Fecha: 8/04/2025

