**Arduino Mega**

|  |  |
| --- | --- |
| Microcontroller | ATmega2560 5V |
| Operating Voltage | 7-12V |
| Input Voltage (recommended) Input Voltage (limits) | 6-20V |
| Digital I/O Pins | 54 (of which 14 provide PWM output) 16 |
| Analog Input Pins | 40 mA |
| DC Current per I/O Pin | 50 mA |
| DC Current for 3.3V Pin Flash Memory | 256 KB of which 8 KB used by bootloader |
| SRAM | 8 KB |
| EEPROM | 4 KB |
| Clock Speed | 16 MHz |

**Bluetooth HC-05**

Modo esclavo

Vcc: 3.3 - 6 V Pin: 22

Rx, Tx: 3.3 V Pines: Rx -> 1, Tx -> 0

**Servos DG02S 48:1**

Alimentación: 3 V Pin: Puente en H

**Puente en H L298N**

|  |  |
| --- | --- |
| Voltaje de alimentación | 50 V |
| Voltaje de alimentación (lógica) | 7 V |
| Voltaje de entrada y de habilitación | -0.3 a 7 V |
| Corriente de salida pico | 2 A en operación DC, 2.5 A en repetitivo (80% ON 20% OFF), 3 A en no repetitivo. |
| Voltaje de percepción | -1 a 2.3 V |

Conexiones con el Microcontrolador:

Vin: Pin: Vin

GND: Pin: GND

V lógico: Pin:

Motor D:

EN: PWM Pin: 2

IN3: Pin: 23

IN4: Pin: 24

Motor I:

EN: PWM Pin: 3

IN1: Pin: 25

IN2: Pin: 26

**Portapilas**

6 pilas de 2500 mAh (1.2 V x 6 = 7.2 V).

**Ultrasonidos HC-SR04**

-Alimentación de 5 V

-Tierra de 0V

-Precaución: alimentar por pin (no directamente a electricidad y **conectar antes** el pin GND que VCC)

Derecho:

Vcc: Pin: 27

Echo: Pin: 40

Trig: Pin: 41

Izquierdo:

Vcc: Pin: 28

Echo: Pin: 42

Trig: Pin: 43

|  |  |
| --- | --- |
| Voltaje de trabajo | 5V DC |
| Corriente de trabajo | 15 mA |
| Frecuencia de trabajo | 40 Hz |
| Máximo rango (medida) | 4 metros |
| Mínimo rango (medida) | 2 centímetros |
| Ángulo de medida | 15 grados |
| Dimensiones | 40\*20\*15 mm |