

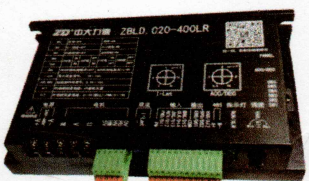
## Subcontrol Cruising / Mode Jelajah

Kontrol 4 motor BLDC putar  
(Houle 200)

Kontrol 4 steering actuator (JP-  
2F)

[TBD] Baca data encoder absolut  
untuk posisi belok

[TBD] Baca data Hall sensor  
actuator steering

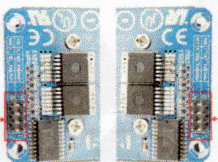


① 1m dari  
motor

3 VARI/A12  
11 FWD  
10 REV  
7 BRK  
6 COM



② PCA9685 pakai I2C jadi  
dekat dengan board Jetson



PCA9685 pakai I2C  
jadi dekat dengan  
board Jetson

32 UART\_2 RX  
33 UART\_2 TX  
25 DAC  
12 GPIO  
13 GPIO  
14 GPIO  
16 UART2 RX



22 GPIO  
23 GPIO  
JUMPER  
16 UART\_1 RX  
17 UART\_1 TX  
35 GPIO  
34 GPIO  
39 GPIO  
36 GPIO  
13 GPIO  
02 GPIO  
04 GPIO  
05 GPIO  
18 GPIO  
19 GPIO