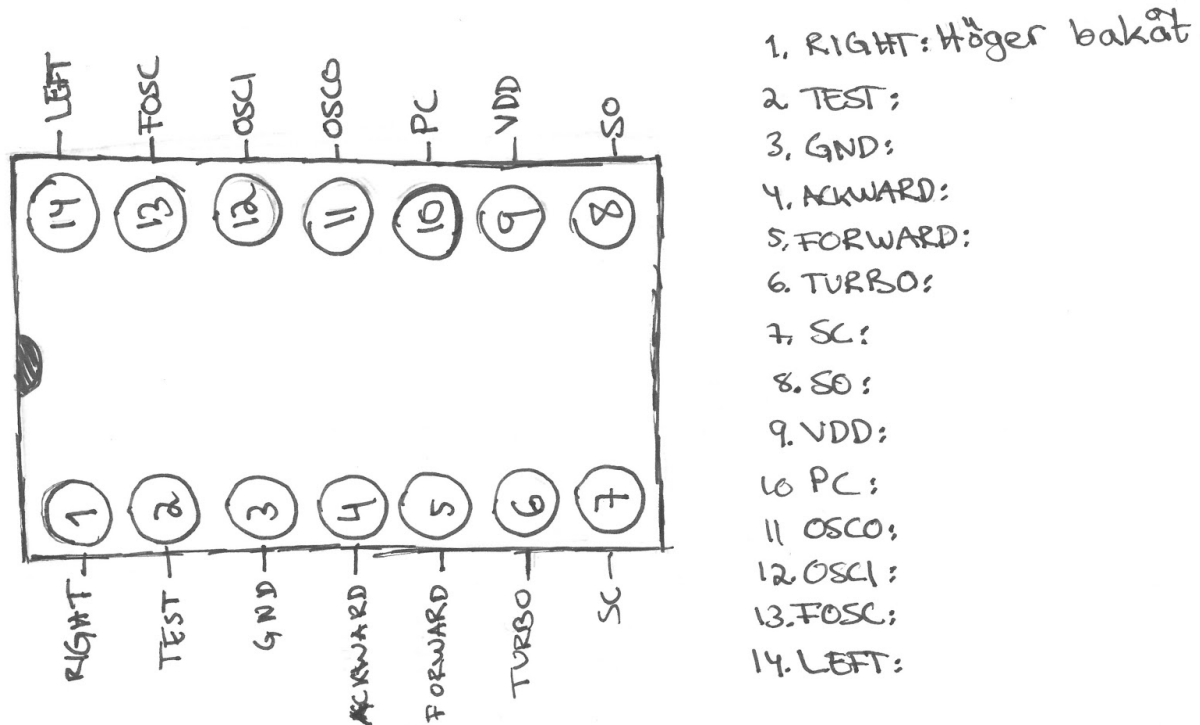


Dokumentation för kommunikation mellan robotens mottagare (rx-2b) och fjärrkontrollens sändare (tx-2b)

## Sändare TX-2B

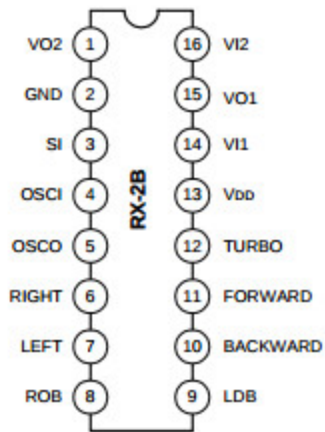


Turbo ersatte ackward ty den blev sönderbränd. Vi lödde kopplingar på sändaren som ska kopplas till Arduinon såsmåningom. En signal 0V aktiverar funktionen (i vårt fall får hjulen att röra sig) på mottagarkortet.

Right	- Vänster bakåt
Left	- Vänster framåt
Forward	- Höger framåt
Turbo	- Höger bakåt

OBS! Blå kablar på sändaren är bakåt och gröna kablar på sändaren är framåt.

## Mottagare RX-2B



Då Ackward inte fungerade kopplade vi i mottagaren en bygel mellan Backward och Turbo.

OBS! Den svarta batterisladden måste lödas fast.