**Motorer**

Robotten har 4 DC-motorer på 7.2V med upp till 291RPM, 2 på vardera sida.  
Denna kamprobott ska ej kunna backa, så båda hjulen ska inte behöva rulla medurs. Vid höger respektiv vänster sväng så ska en av motorerna rotera medurs och den andra moturs för att snabba på svängingen.

Motorerna ansluts till styrenheten med flatkablar och agerar utifrån order därifrån.

**Motorerna styrs parvis med två signaler per sida:**

* DIR – Styr motorernas rotationsriktning. Kopplas direkt till microcontroller
* PWM – Styr motorernas hastighet. Kopplas direkt till microcontroller

**Funktioner för motorerna:**

* Åka rakt fram
* Svänga höger
* Svänga vänster
* Stå still