

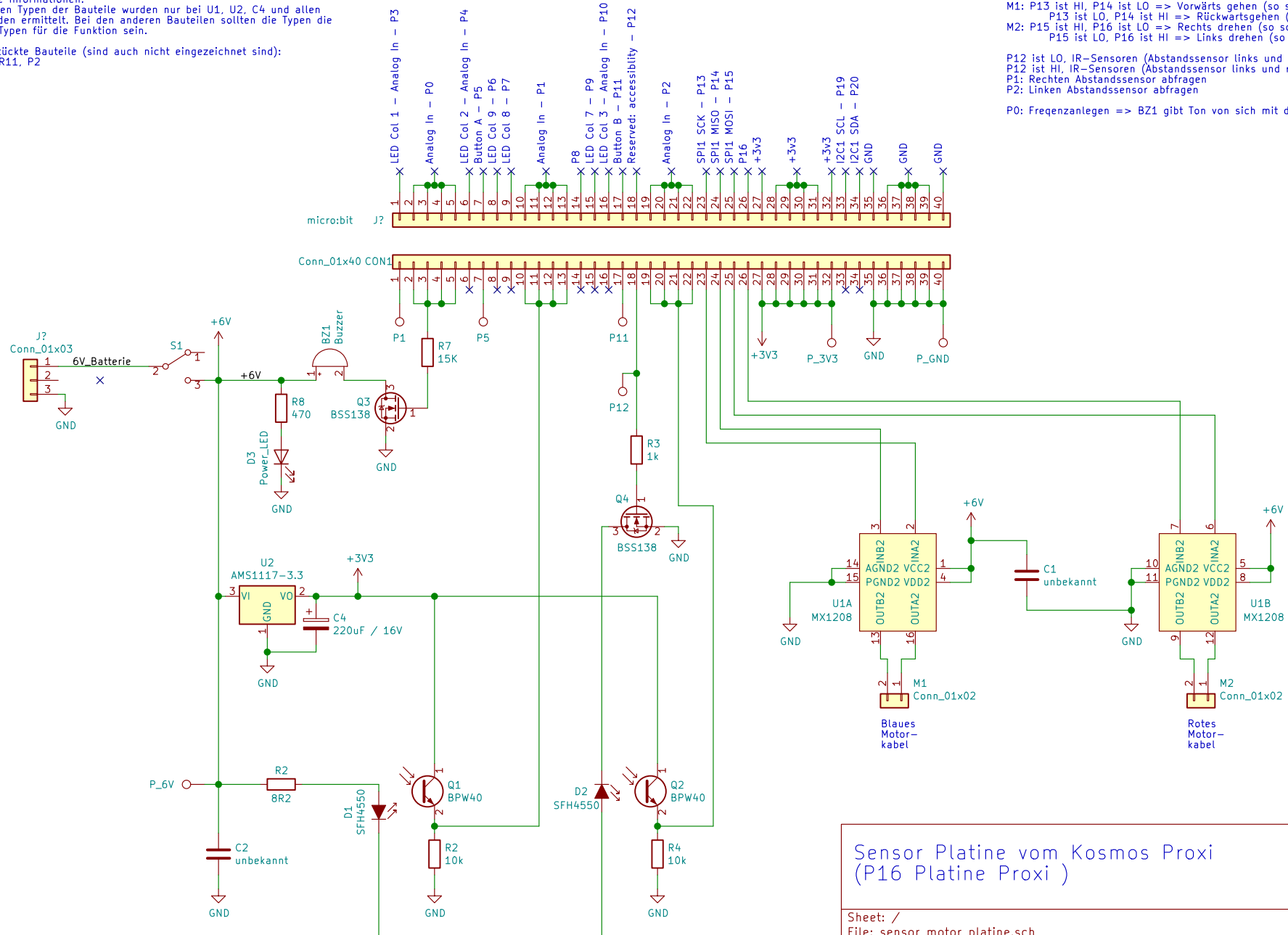
Allgemeine Informationen.
Die genauen Typen der Bauteile wurden nur bei U1, U2, C4 und allen Widerständen ermittelt. Bei den anderen Bauteilen sollten die Typen die richtigen Typen für die Funktion sein.

Nicht bestückte Bauteile (sind auch nicht eingezeichnet sind):
C3, R10, R11, P2

M1: P13 ist HI, P14 ist LO => Vorwärts gehen (so schnell wie möglich)
P13 ist LO, P14 ist HI => Rückwärtsgehen (so schnell wie möglich)
M2: P15 ist HI, P16 ist LO => Rechts drehen (so schnell wie möglich)
P15 ist LO, P16 ist HI => Links drehen (so schnell wie möglich)

P12 ist LO, IR-Sensoren (Abstandssensor links und rechts deaktiviert)
P12 ist HI, IR-Sensoren (Abstandssensor links und rechts aktiviert)
P1: Rechten Abstandssensor abfragen
P2: Linken Abstandssensor abfragen

P0: Frequenzanlegen => BZ1 gibt Ton von sich mit der Frequenz



Sensor Platine vom Kosmos Proxi
(P16 Platine Proxi)

Sheet: /

File: sensor_motor_platine.sch

Title:

Size: A4

Date:

KiCad E.D.A. kicad 5.0.2+dfsg1-1

Rev:

Id: 1/1