

3.3 Cableado esquema

Este es la parte más difícil !!!

<https://giphy.com/embed/3o7abrH8o4HMgEAV9e>

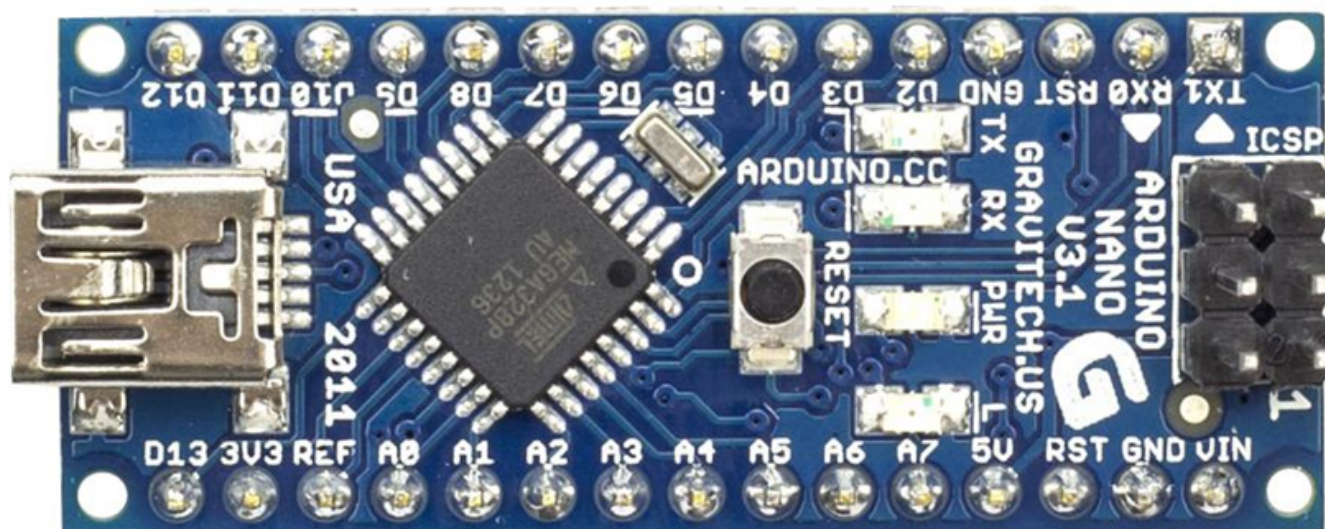
Tenemos que conseguir unir los diferentes elementos con los pines del **nanoArduino**:

- Los pines digitales D0,D1,D2,D3,D4,D5,D6,D7,D8,D9,D10,D11,D12,D13
- Los pines analógicos A0,A1,A2,A3,A4,A5,A6,A7
- Los pines de alimentación GND, VIN

Y tienen que ser estas conexiones y no otras para que sea compatible con mBlock y mBot Ver [planos de mBot](#) :

3.3.1.- Tabla de conexiones

Estas son las conexiones al nanoArduino

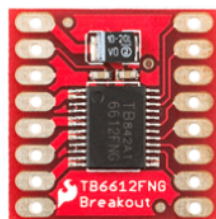


PIN	ELEMENTO
-----	----------

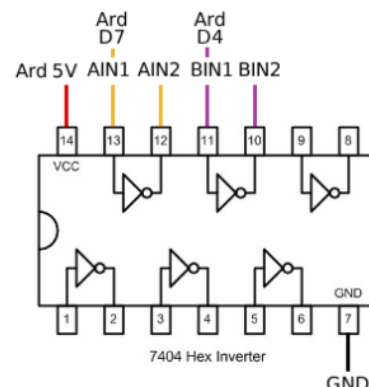
A0	
A1	
A2	
A3	PINES ECHO Y TRG DEL SENSOR DE ULTRASONIDOS
A4	
A5	
A6	LDR
A7	PULSADOR
D1	
D2	
D3	
D4	Pin BIN1 del driver B6612FNG y en pin 11 del 7404
D5	Pin PWMB del driver B6612FNG
D6	Pin PWMA del driver B6612FNG
D7	Pin AIN1 del driver B6612FNG y en pin 13 del 7404
D8	BUZZER
D9	SENSOR IZQUIERDO SIGUELINEAS
D10	SENSOR DERECHO SIGUELINEAS
D11	SERVO DEL BRAZO ROBOT
D12	
D13	LEDS RGB

mClon- esquema

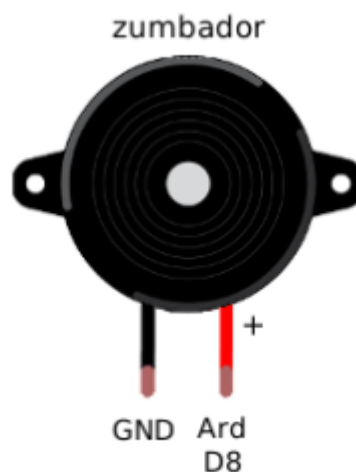
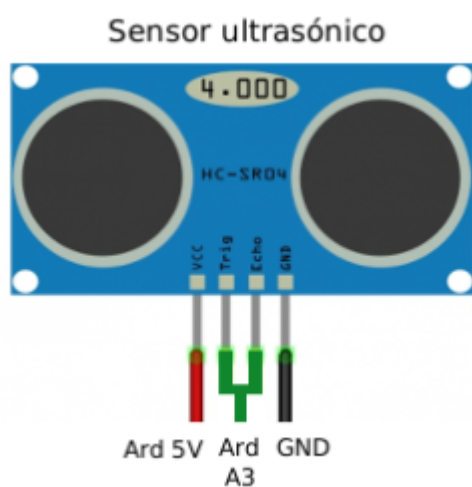
Pila + VM
Ard 5V VCC
GND GND
Motor izquierdo A01
Motor derecho B02
B01
GND



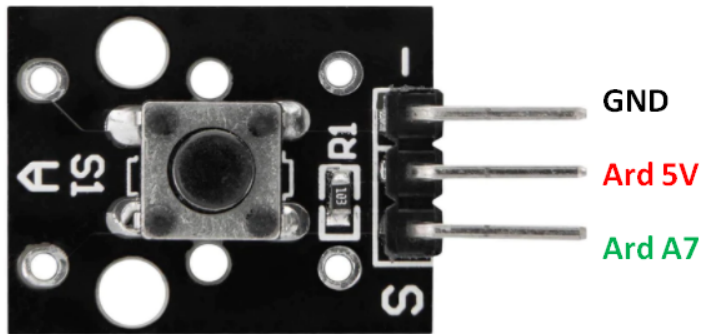
PWMA
AIN2 inv 12
AIN1 inv 13
STBY
BIN1
BIN2 inv 10
PWMB inv 11
GND
Ard D6
Ard D7
Ard 5V
Ard D4
Ard D5



Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

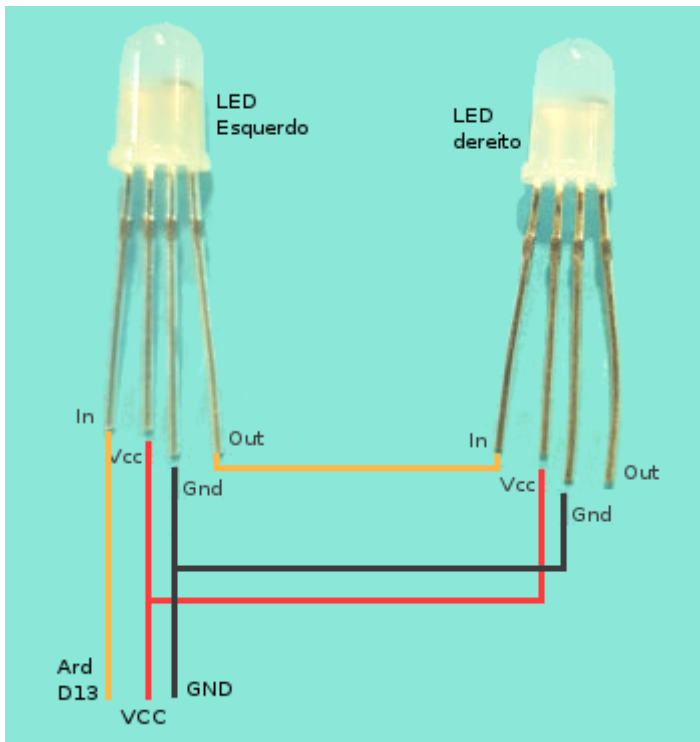


Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA



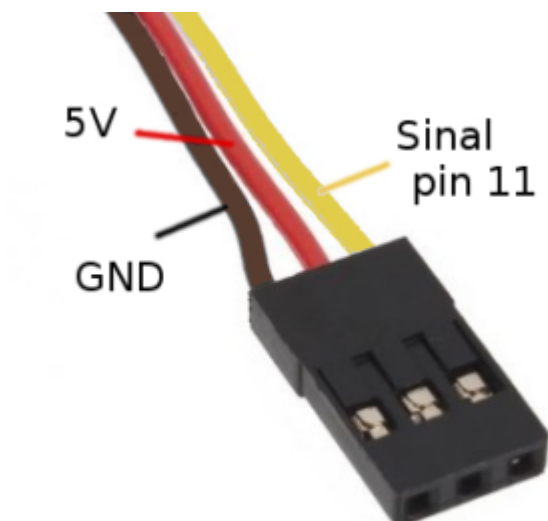
3.3.3 Esquema accesorios

Los dos leds RGB



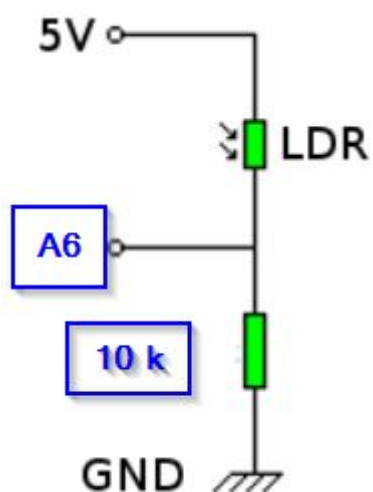
Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

El servo del brazo:



Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

El LDR :



Fuente: Adaptado de <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

Revision #2

Created 18 March 2022 08:38:19 by Javier Quintana

Updated 20 March 2022 09:06:24 by Javier Quintana