

3.3 Cableado esquema

Este es la parte más difícil !!!

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

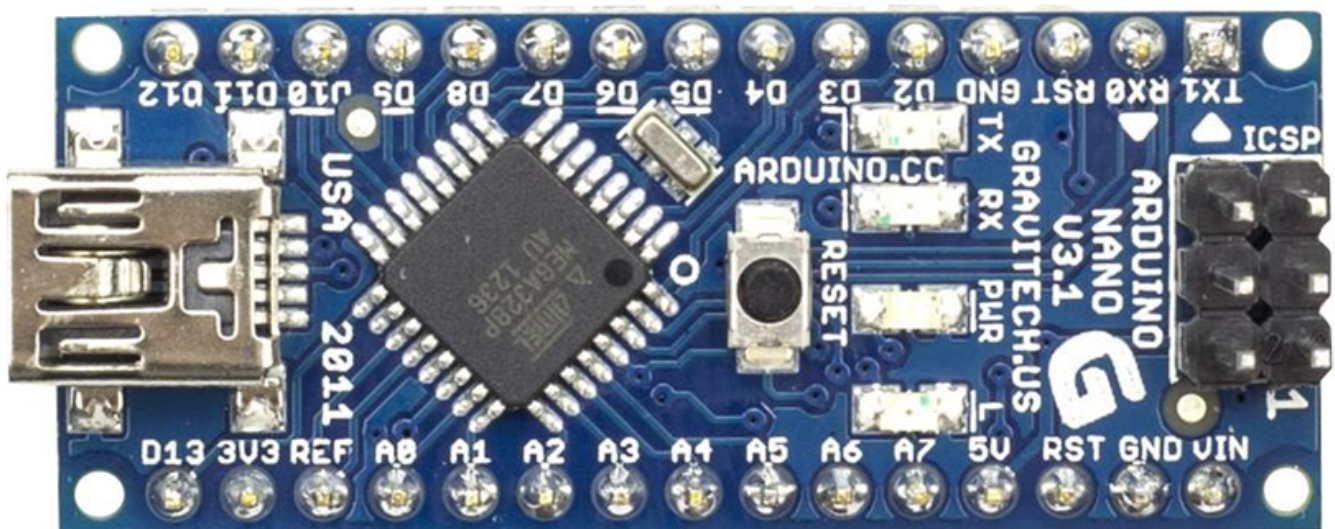
Tenemos que conseguir unir los diferentes elementos con los pines del **nanoArduino**:

- 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

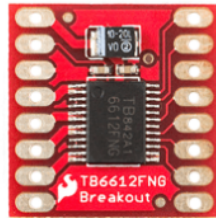
Estas son las conexiones al nanoArduino



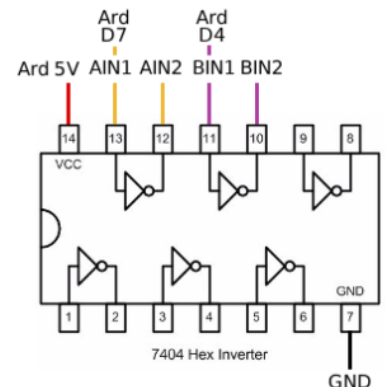
PIN	ELEMENTO
A0	
A1	
A2	
A3	PINES ECHO Y TRG DEL SENSOR DE ULTRASONIDOS
A4	
A5	
A6	LDR
A7	PULSADOR
D1	
D2	
D3	
D4	Pin BIN1 del driver B6612FNG y en pin 11 del 7404
D5	Pin PWMB del driver B6612FNG
D6	Pin PWMA del driver B6612FNG
D7	Pin AIN1 del driver B6612FNG y en pin 13 del 7404
D8	BUZZER
D9	SENSOR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

mClon- esquema

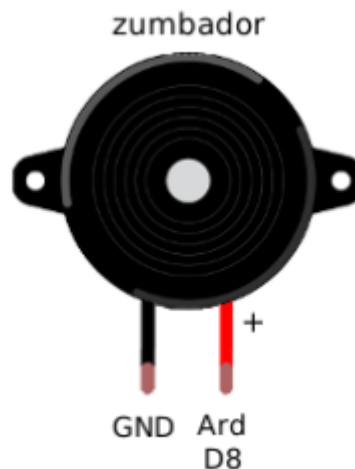
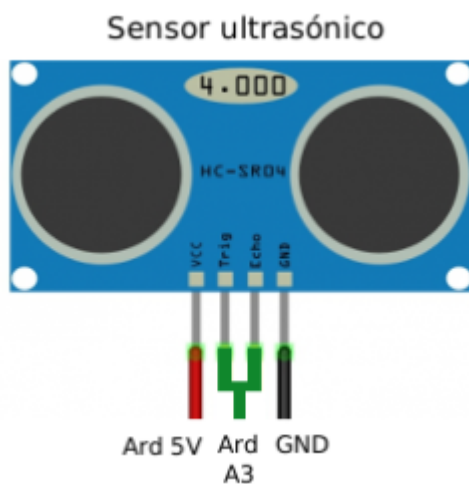
Pila + — VM
Ard 5V — VCC
GND — GND
Motor izquierdo — A01
Motor izquierdo — A02
Motor derecho — B01
Motor derecho — B02
— GND



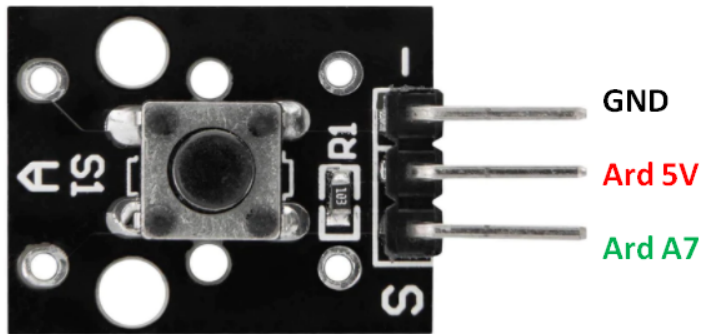
PWMA — Ard D6
AIN2 — inv 12
AIN1 — inv 13
STBY — Ard 5V
BIN1 — inv 10
BIN2 — inv 11
PWMB — Ard D5
GND —



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

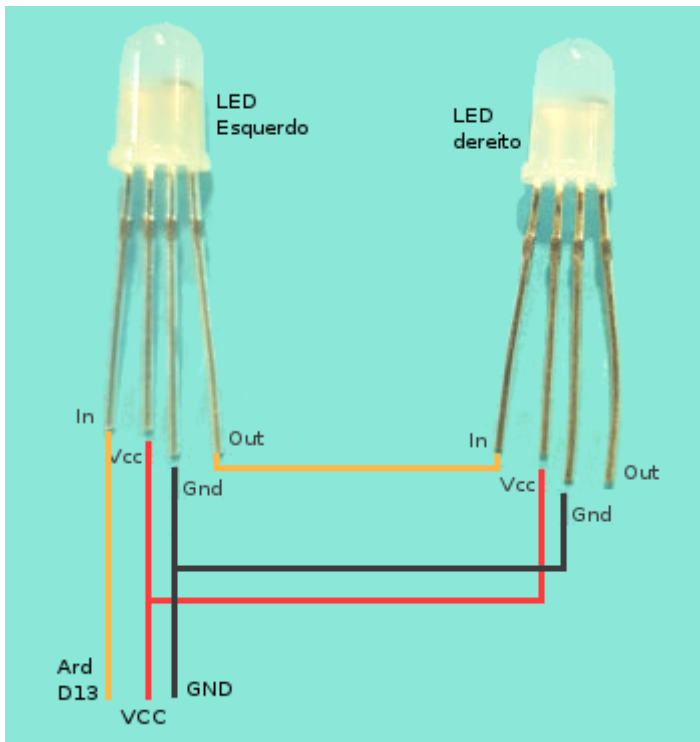


Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA



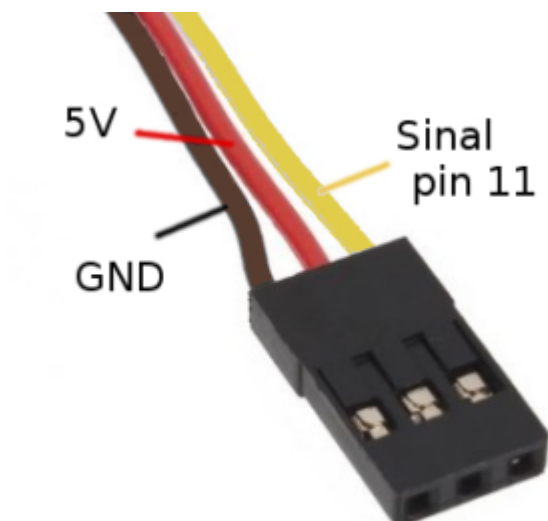
3.3.3 Esquema accesorios

Los dos leds RGB



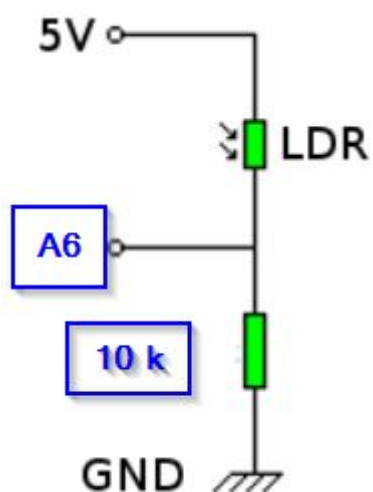
Fuente: <https://mclon.org> Maria L CC-BY-SA

El servo del brazo:



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

EI 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