

CantabRobots 2021
EXPEDICIÓN A MARTE



CONEXIONADO VEHÍCULO ROVER



CantabRobots



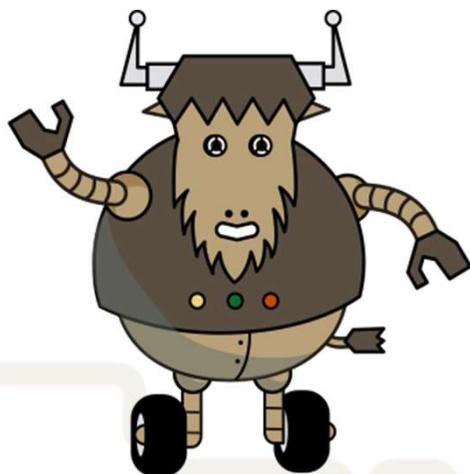


CONEXIONADO VEHÍCULO ROVER

PINES A UTILIZAR:

PINES PARA MOTORES: D1, D2, D3 y D4.

PINES PARA SENSORES: D5, A0 y D7.



SENSORES

DEVKIT	
A0	D0
RSV	D1
RSV	D2
D12	D3
D11	D4
INT	3V3
MO	GND
MI	D5
SCK	D6
GND	D7
3V3	D8
EN	D9
RST	D10
GND	GND
5V	3V3

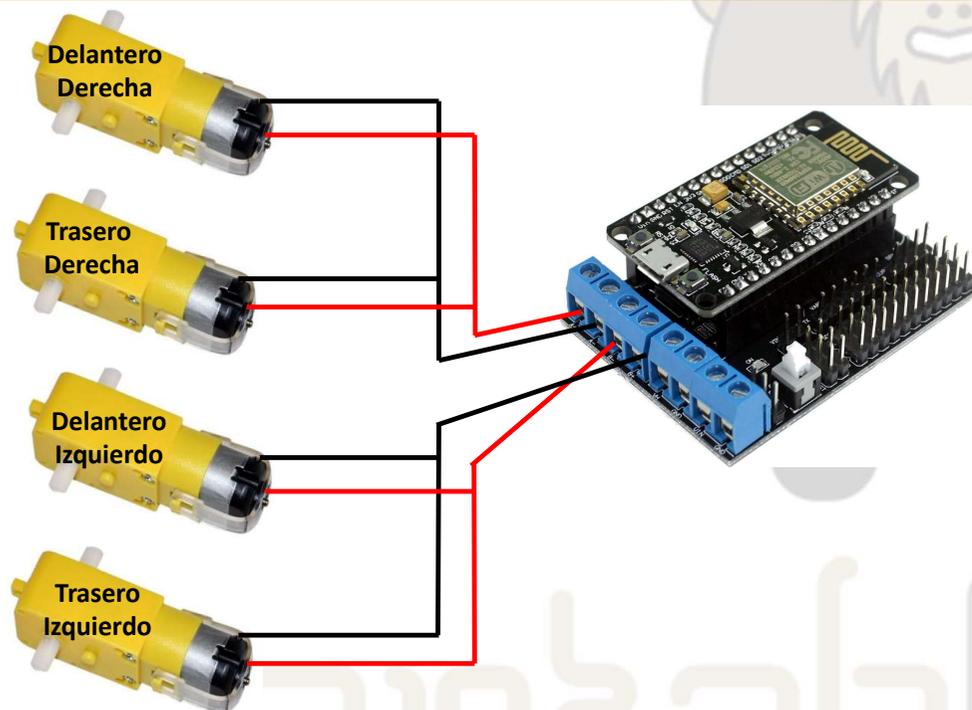
MOTORES

SENSORES



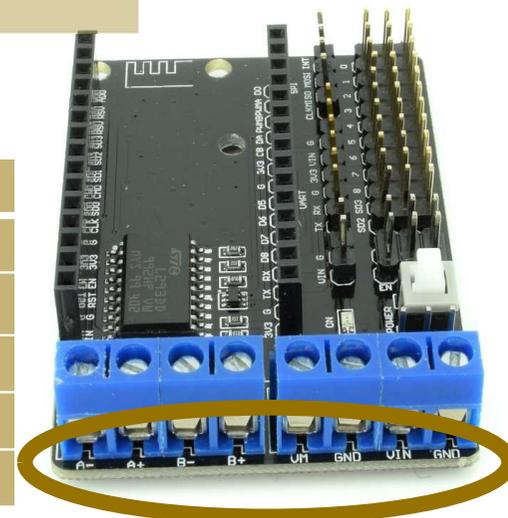
CONEXIONADO VEHÍCULO ROVER

CONEXIONADO DE MOTORES



Motores derechos: A- A+
Motores Izquierdos: B- B+

MOTOR A	D1, D3
DIRECCIÓN MOTOR A (DA)	D3
PWM MOTOR A	D1
MOTOR B	D2, D4
DIRECCIÓN MOTOR B (DB)	D4
PWM MOTOR B	D2



IMPORTANTE!!! Comprobar que los dos motores de cada lado giren en el mismo sentido.

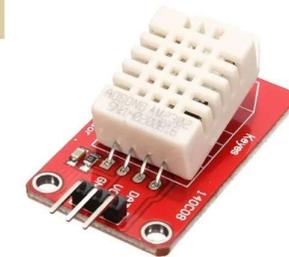


CONEXIONADO VEHÍCULO ROVER

CONEXIONADO SENSORES



SENSOR	PIN
DHT22	D5
LDR	A0
EFFECTO HALL	D7

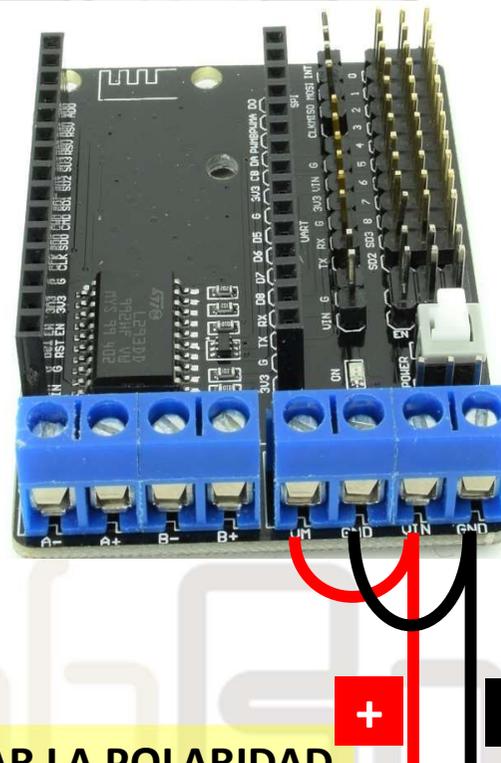
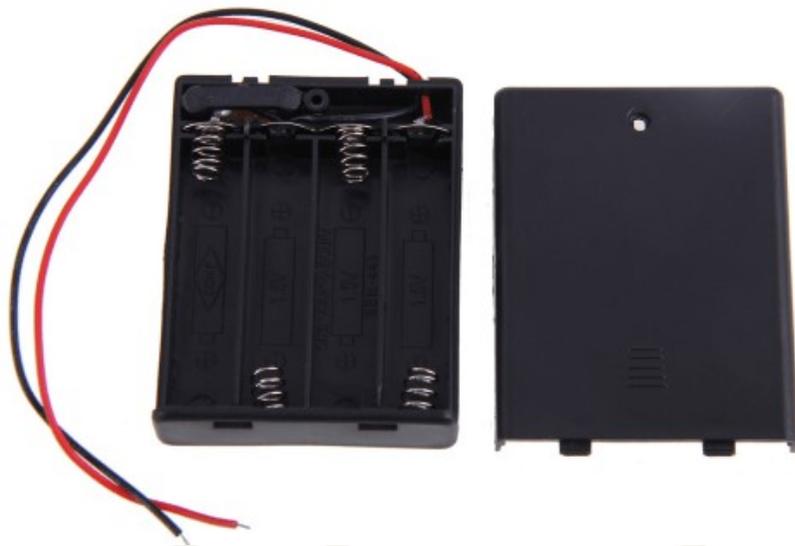


IMPORTANTE!!! Comprobar las conexiones **G** (GND), **V** (VCC) y **D** (SEÑAL) entre los sensores y la shield.



CONEXIONADO VEHÍCULO ROVER

ENERGÍA



Alimentaremos de forma paralela la placa NodeMCU y el driver de motores tal y como se muestra en la imagen.

Recordemos que el V_{IN} se puede alimentar con un máximo de **7 v**, mientras que el V_M se puede alimentar hasta **36 v**.

MUY IMPORTANTE!!! RESPETAR LA POLARIDAD