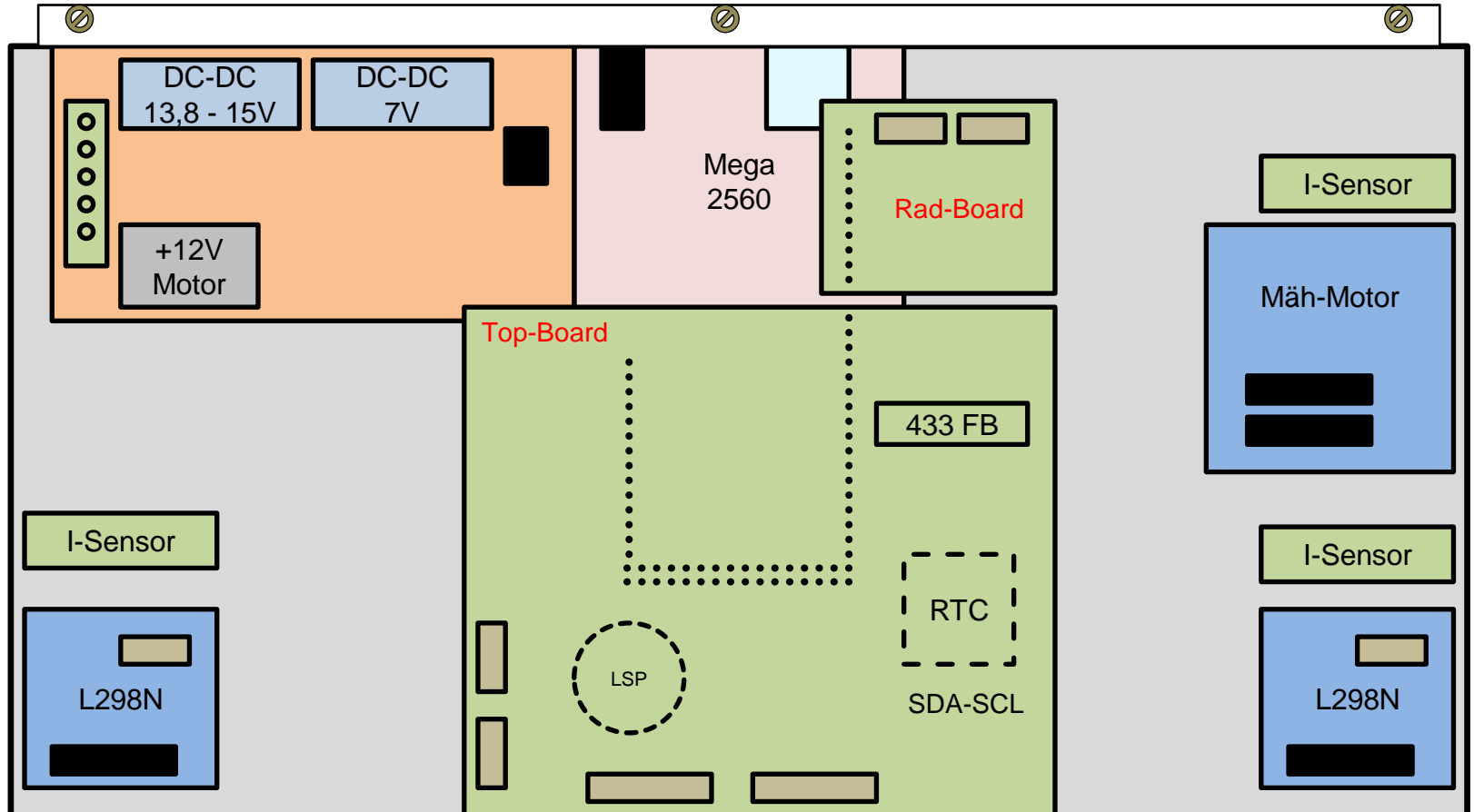
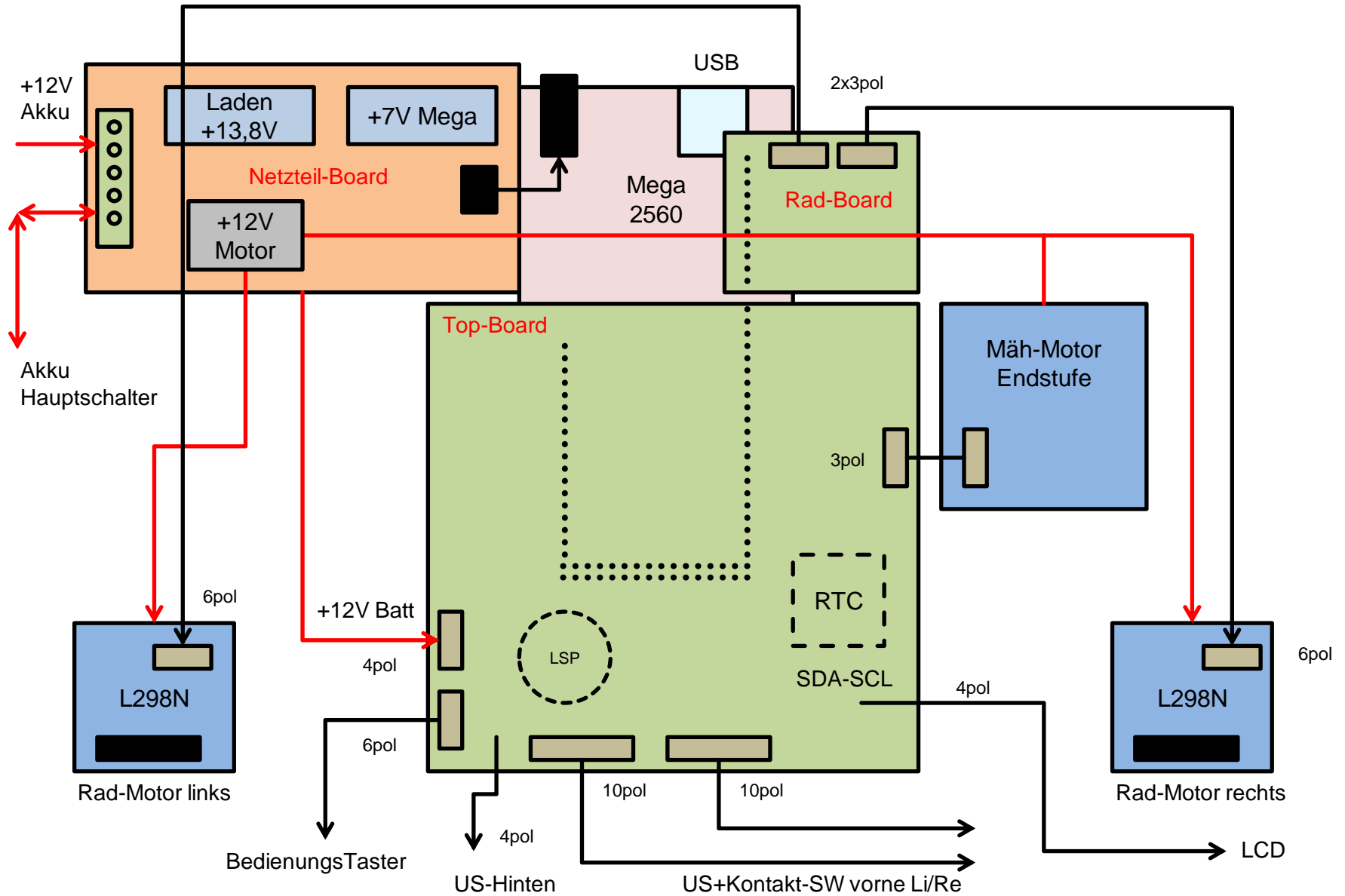


Elektronik-Board

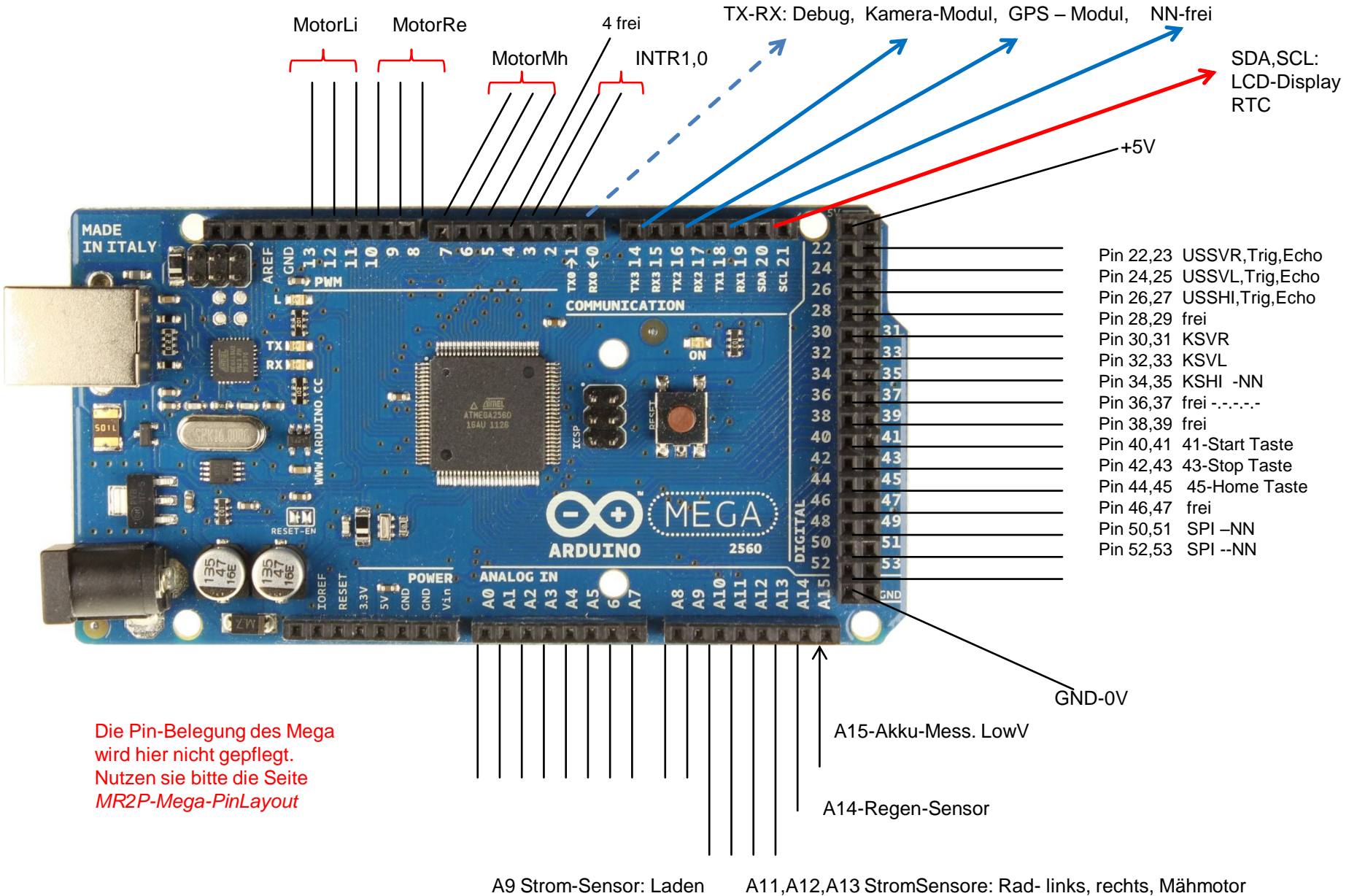


TOP- und Rad-Board sind auf dem Mega2560 aufgesteckt.
Infos zu den verwendete Module -> siehe Elektronik-Module

Rasen-Roboter Elektronik Hardware Prinzip der Verdrahtung



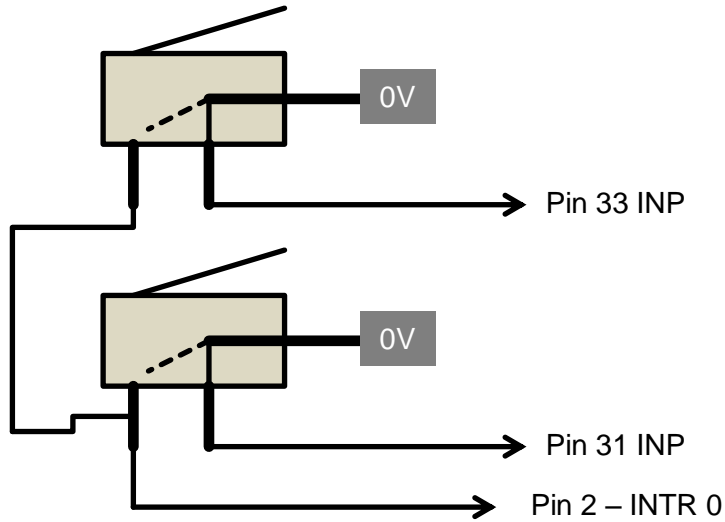
Rasen-Roboter Elektronik Pin Belegung der Arduino Mega 2560



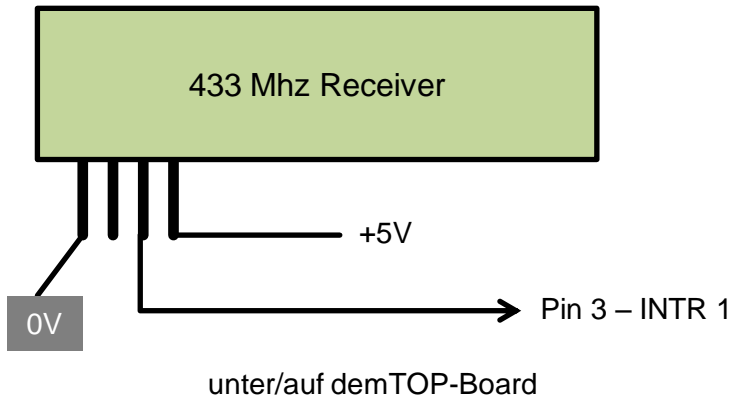
Die Pin-Belegung des Mega wird hier nicht gepflegt. Nutzen sie bitte die Seite [MR2P-Mega-PinLayout](#)

Rasen-Roboter Hardware für Mega 2560

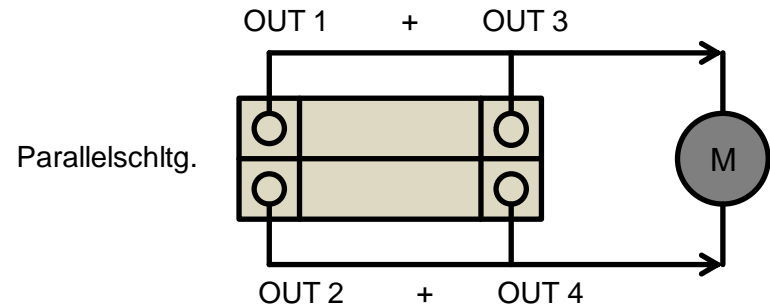
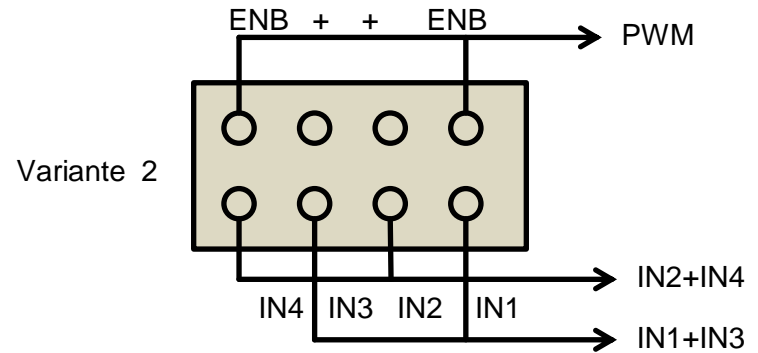
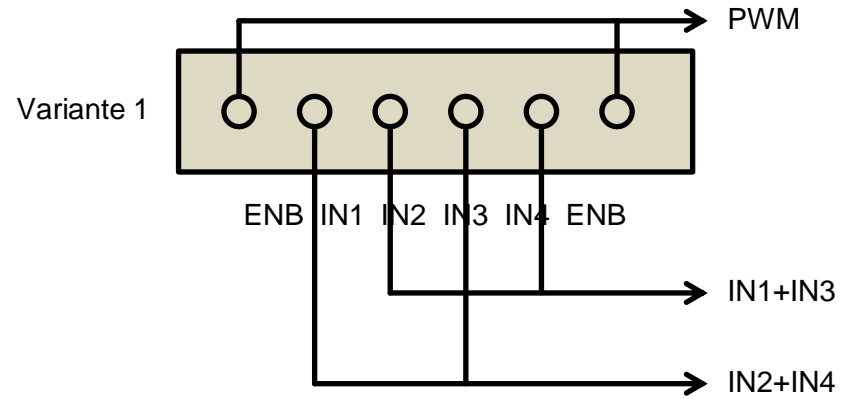
KontaktSchalter Vorne links / rechts



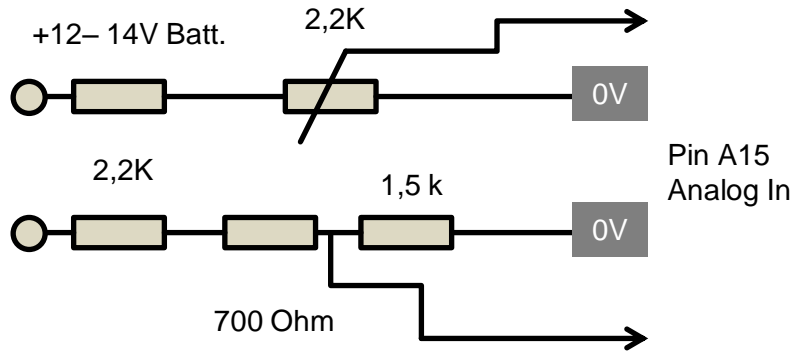
433 Mhz Receiver



L298N Motor-Treiber



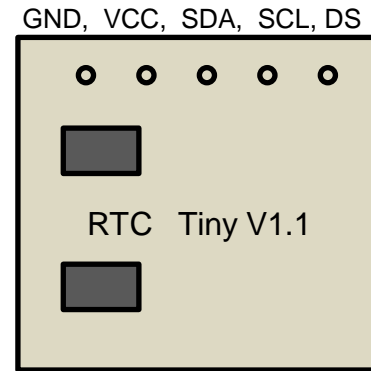
Rasen-Roboter Hardware für Mega 2560



Akkuspannungsmessung :

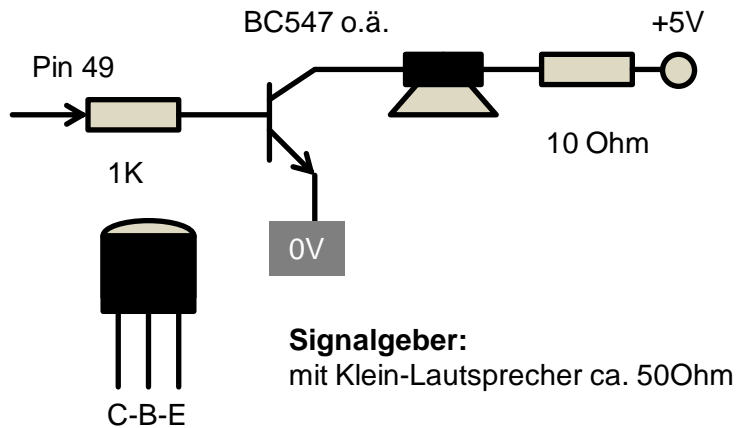
Oben: einstellbar, unten: fest = ca. 4,5V bei 14V

RTC + NV RAM mit Batt.gepuffert RCT I2C Adressen sind festgelegt



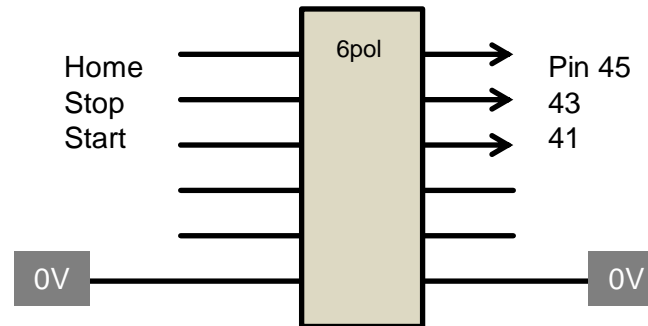
unter dem TOP-Board

unter dem TOP-Board



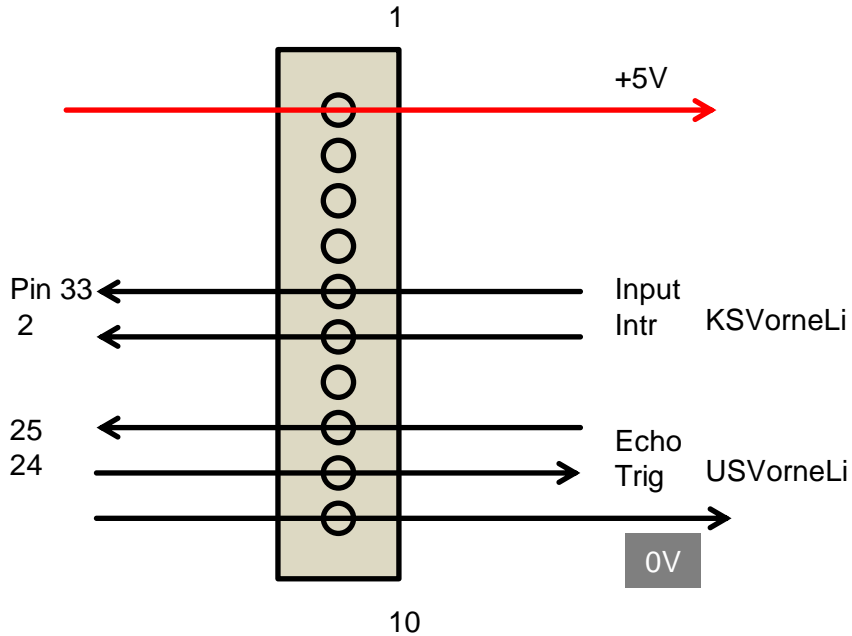
Signalgeber:
mit Klein-Lautsprecher ca. 50 Ohm

Steckverb. für Bedienungs Taster



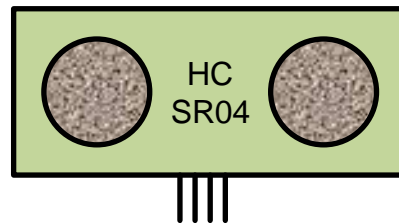
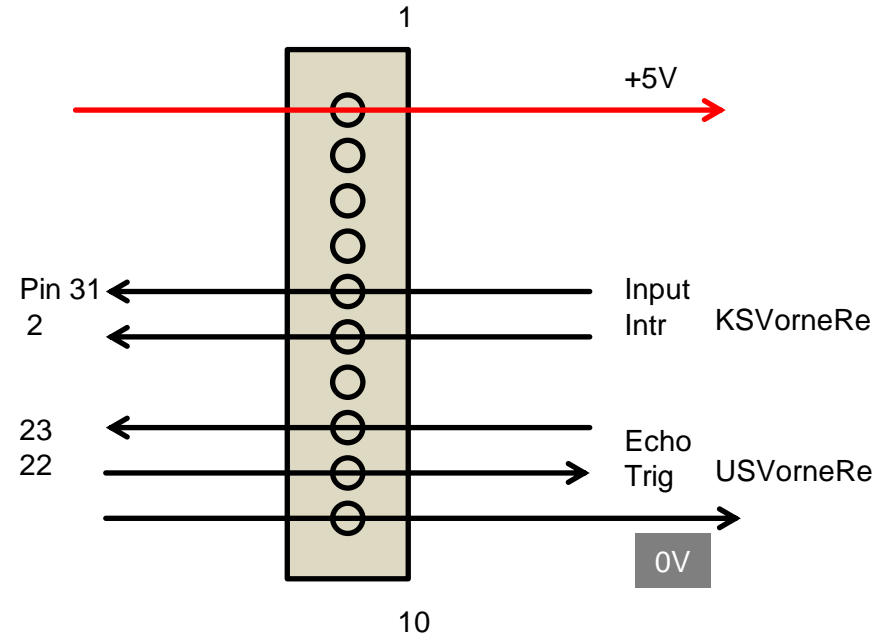
Verbindung zu US-Sensor und KontaktSchalter

Vorne Links

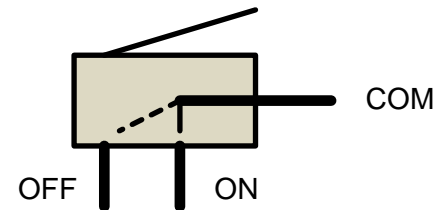


Verbindung zu US-Sensor und KontaktSchalter

Vorne Rechts



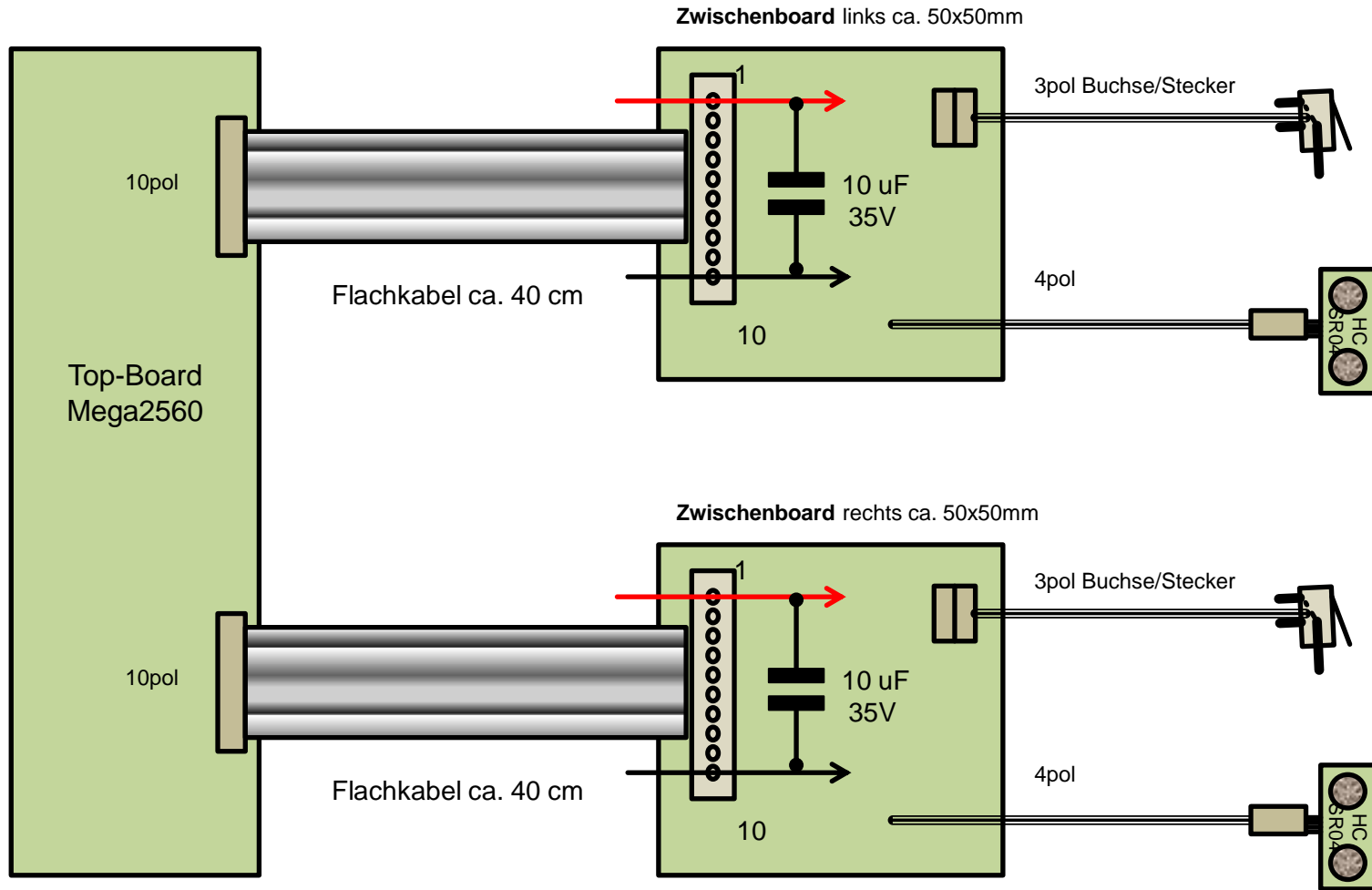
Vcc, Trig, Echo, GND



Verbindungs-Kabel
siehe nächste Seite

Rasen-Roboter Hardware für Mega 2560

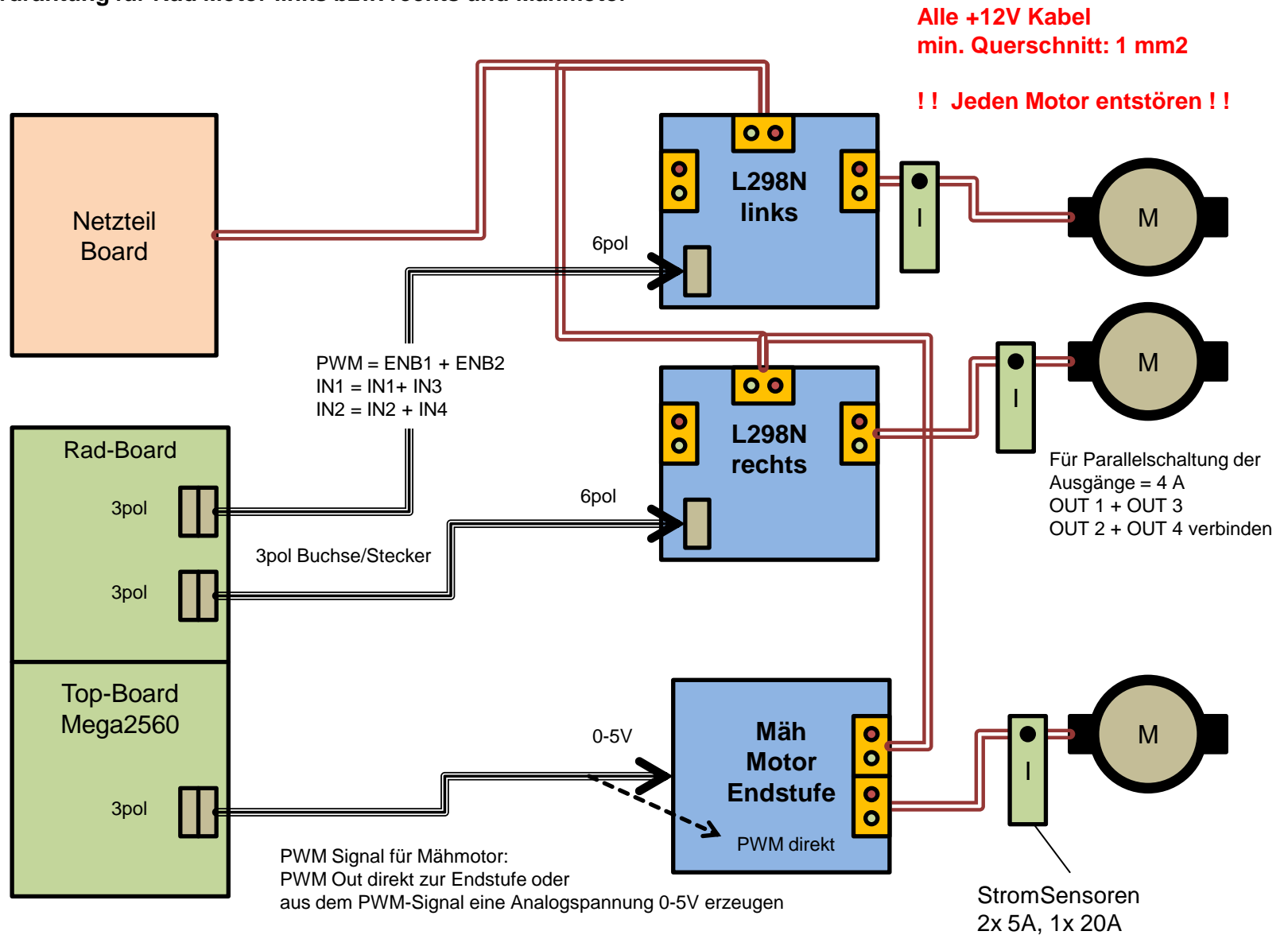
Verbindungs-Kabel zu US-Sensor und KontaktSchalter - vorne links bzw. vorne rechts



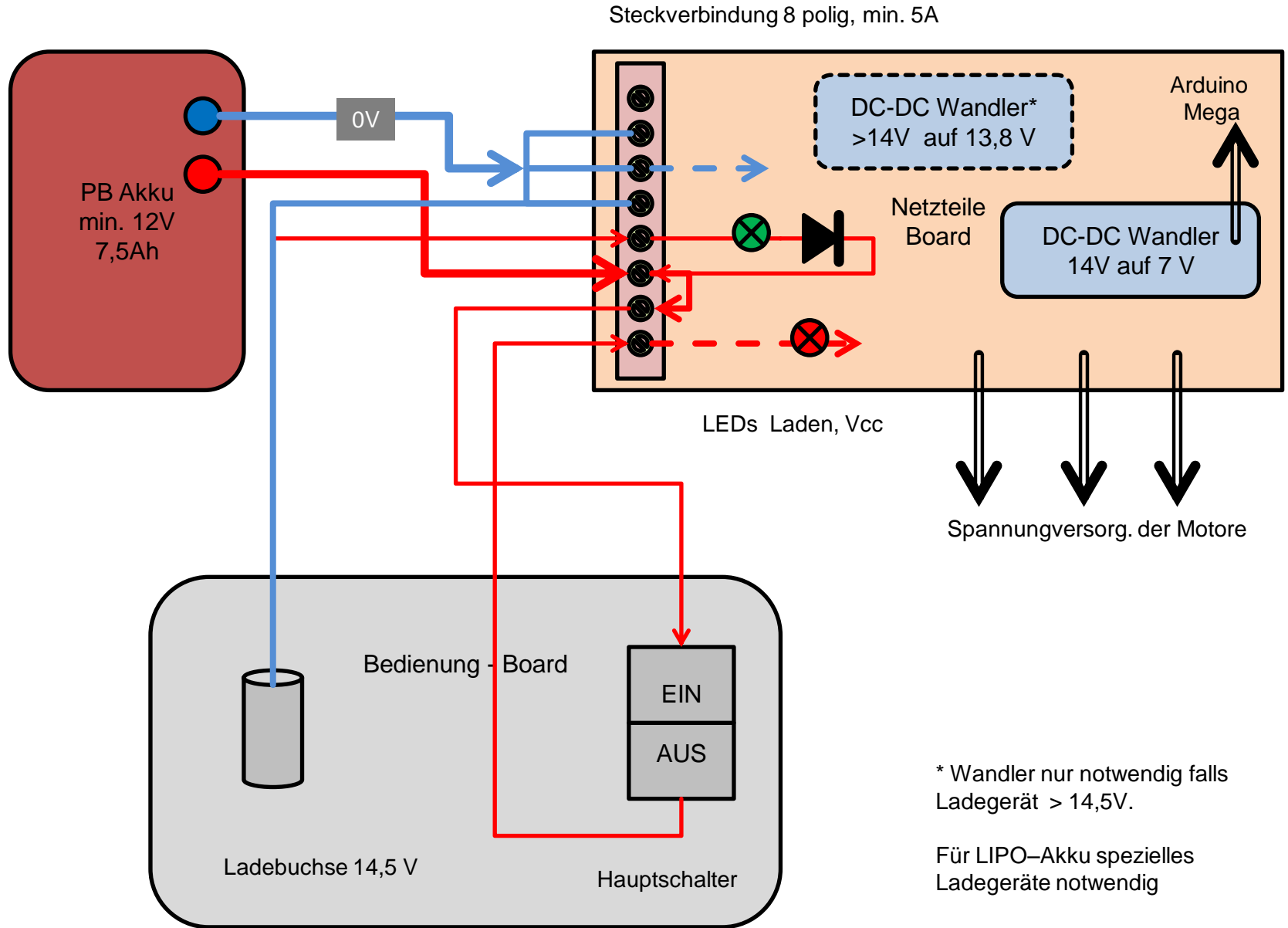
10pol Verbindung zum Zwischen-Board mit Reseve-Ltg. für Schleifen-, Rasen-Sensoren u.a.

Rasen-Roboter Hardware für Mega 2560

Verdrahtung für Rad Motor links bzw. rechts und Mähmotor



Rasen-Roboter Hardware Netzteile und Akku



Rasen-Roboter Hardware für Mega 2560

PWM Signal für Mähmotor: **PWM Out direkt zur Endstufe** oder **aus dem PWM-Signal eine Analogspannung 0-5V erzeugen**

