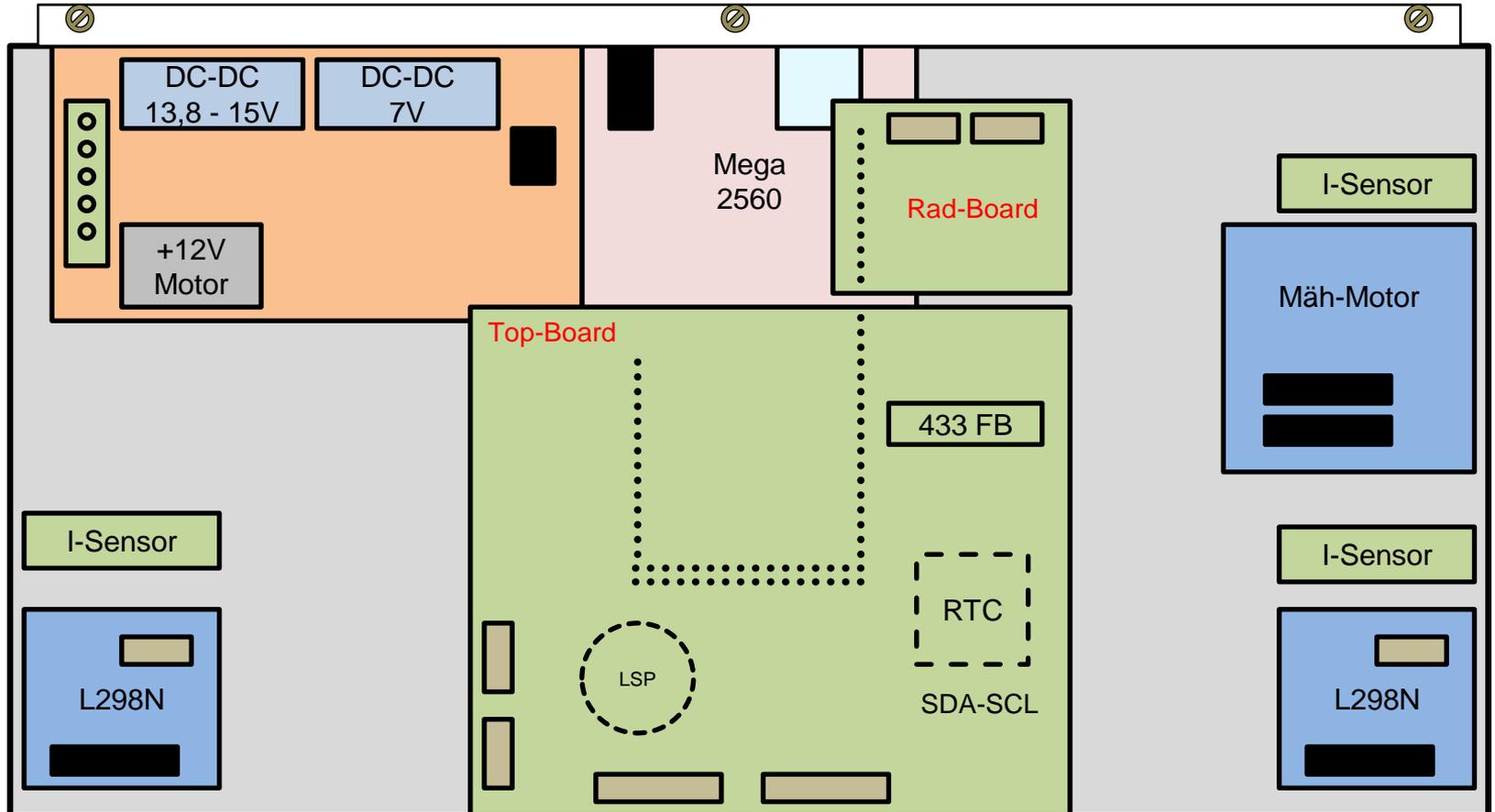
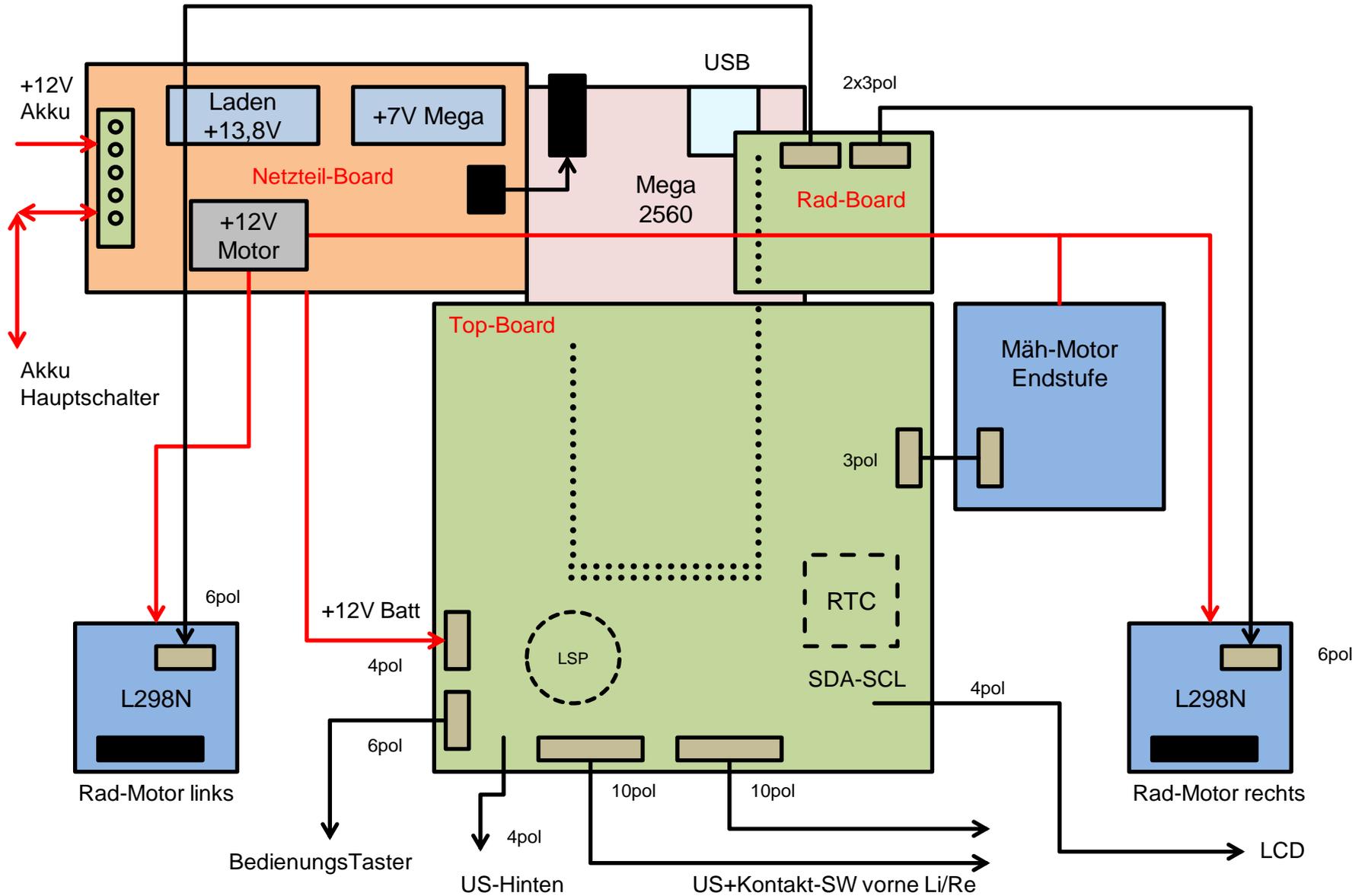


# Elektronik-Board

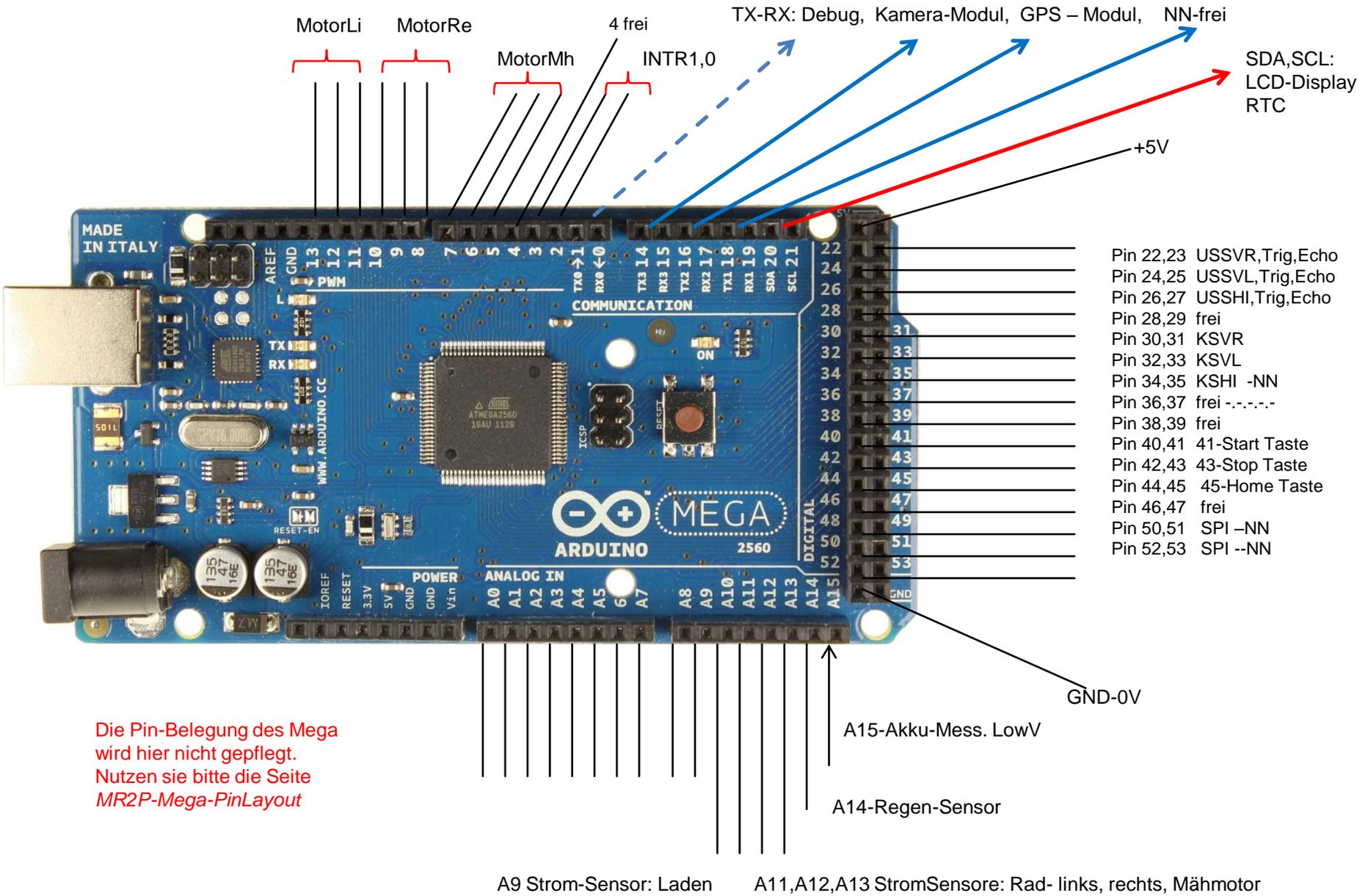


TOP- und Rad-Board sind auf dem Mega2560 aufgesteckt.  
Infos zu den verwendete Module -> siehe Elektronik-Module

# Rasen-Roboter Elektronik Hardware Prinzip der Verdrahtung



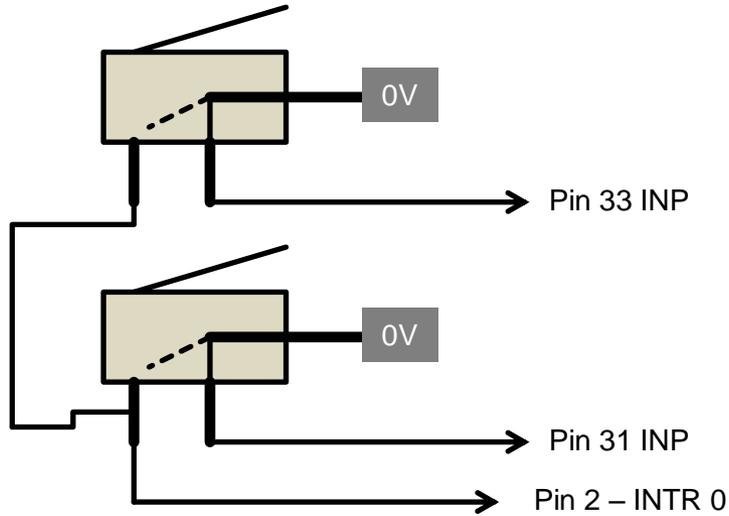
# Rasen-Roboter Elektronik Pin Belegung der Arduino Mega 2560



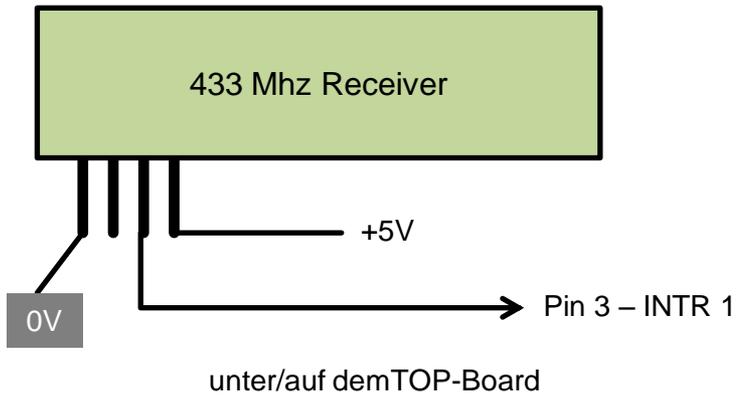
Die Pin-Belegung des Mega wird hier nicht gepflegt. Nutzen sie bitte die Seite MR2P-Mega-PinLayout

# Rasen-Roboter Hardware für Mega 2560

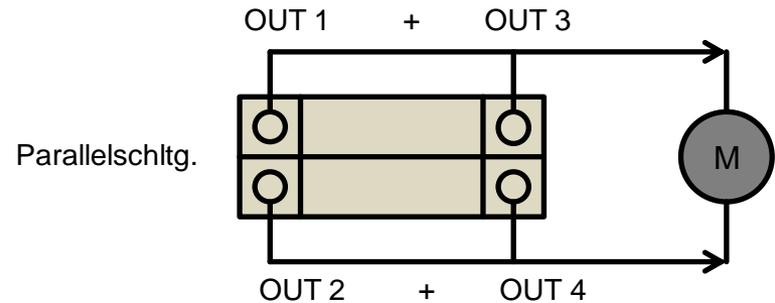
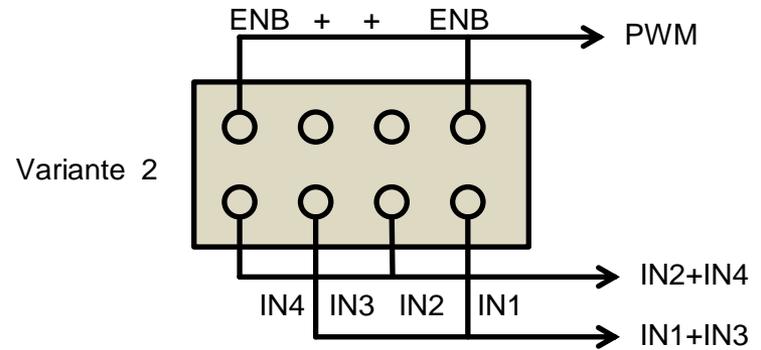
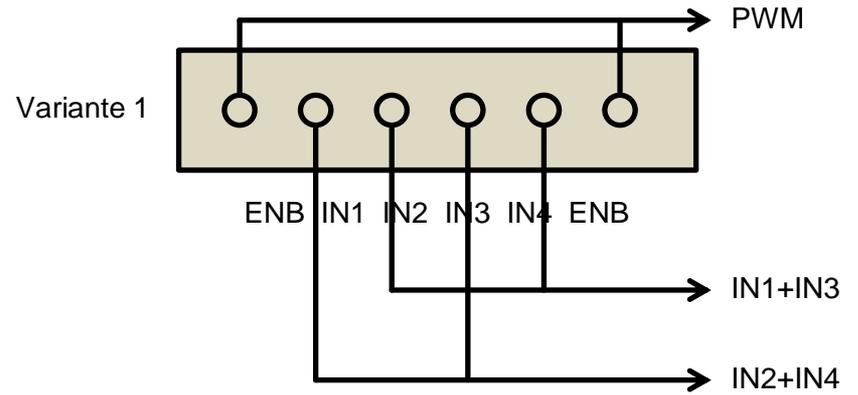
## KontaktSchalter Vorne links / rechts



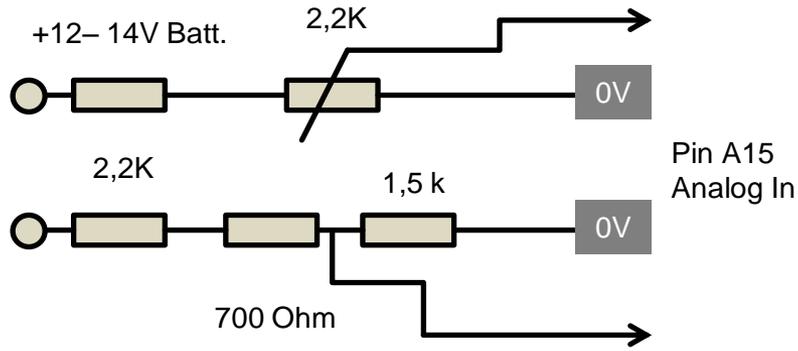
## 433 Mhz Receiver



## L298N Motor-Treiber



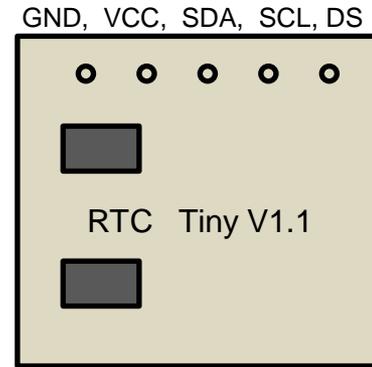
# Rasen-Roboter Hardware für Mega 2560



## Akkuspannungsmessung :

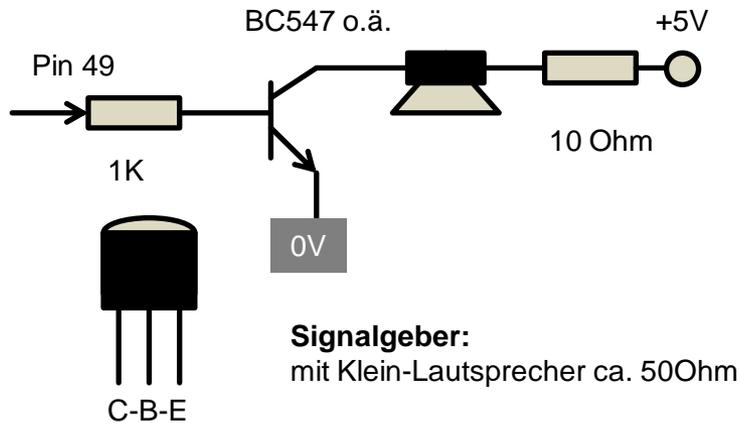
Oben: einstellbar, unten: fest = ca. 4,5V bei 14V

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

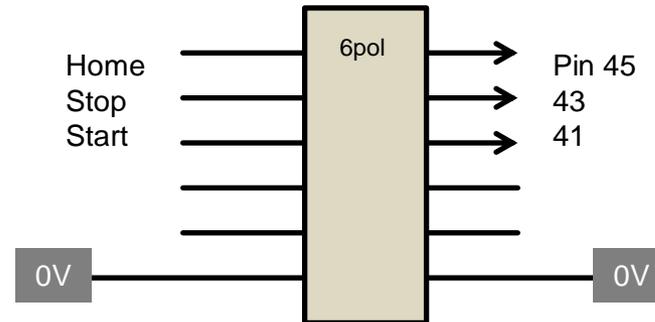


unter dem TOP-Board

unter dem TOP-Board

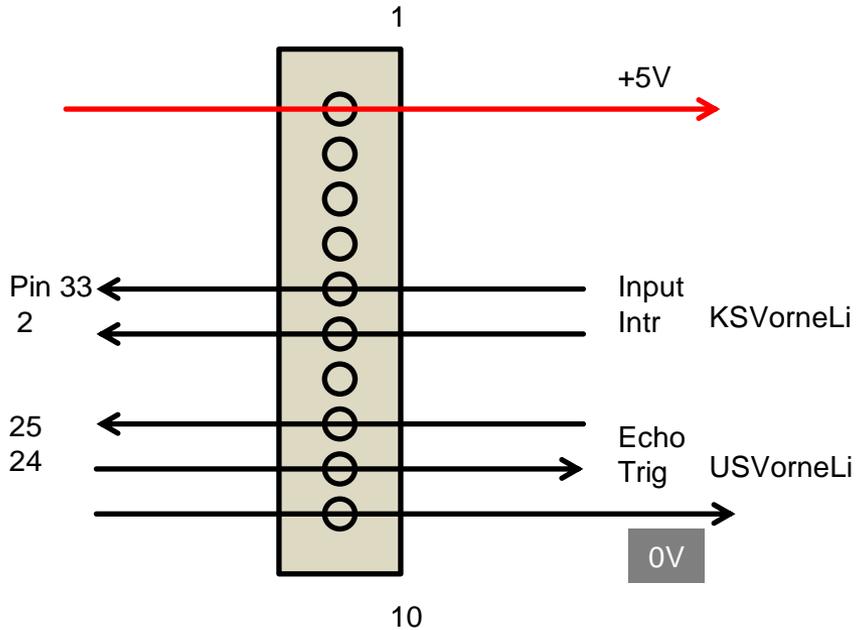


## Steckverb. für Bedienungs Taster



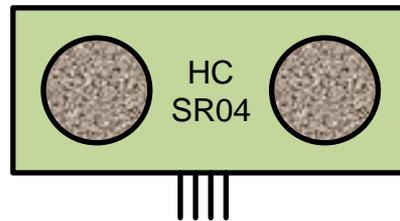
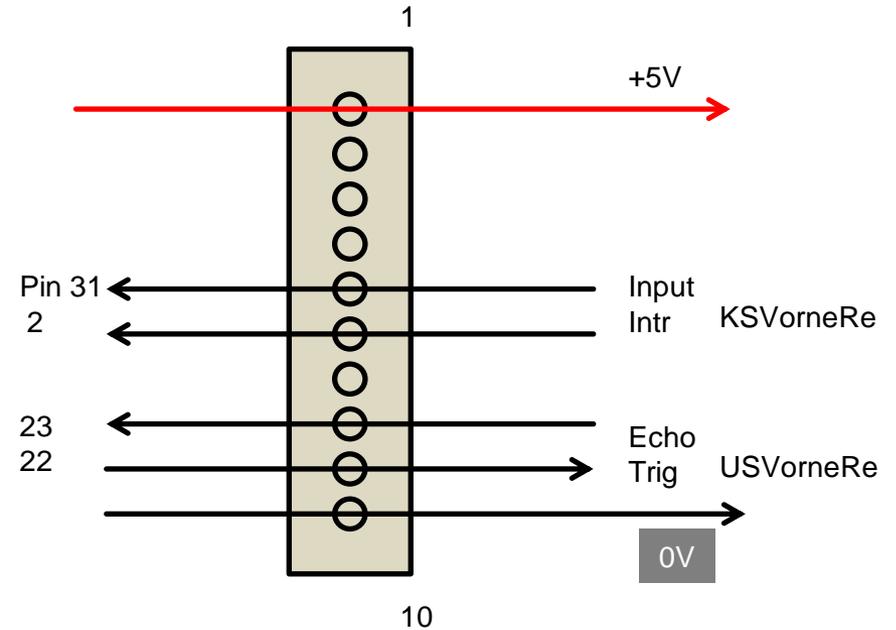
## Verbindung zu US-Sensor und KontaktSchalter

### Vorne Links

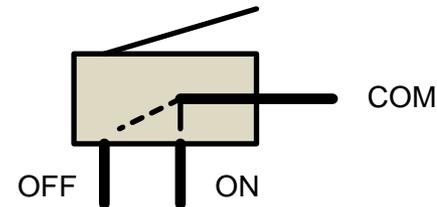


## Verbindung zu US-Sensor und KontaktSchalter

### Vorne Rechts



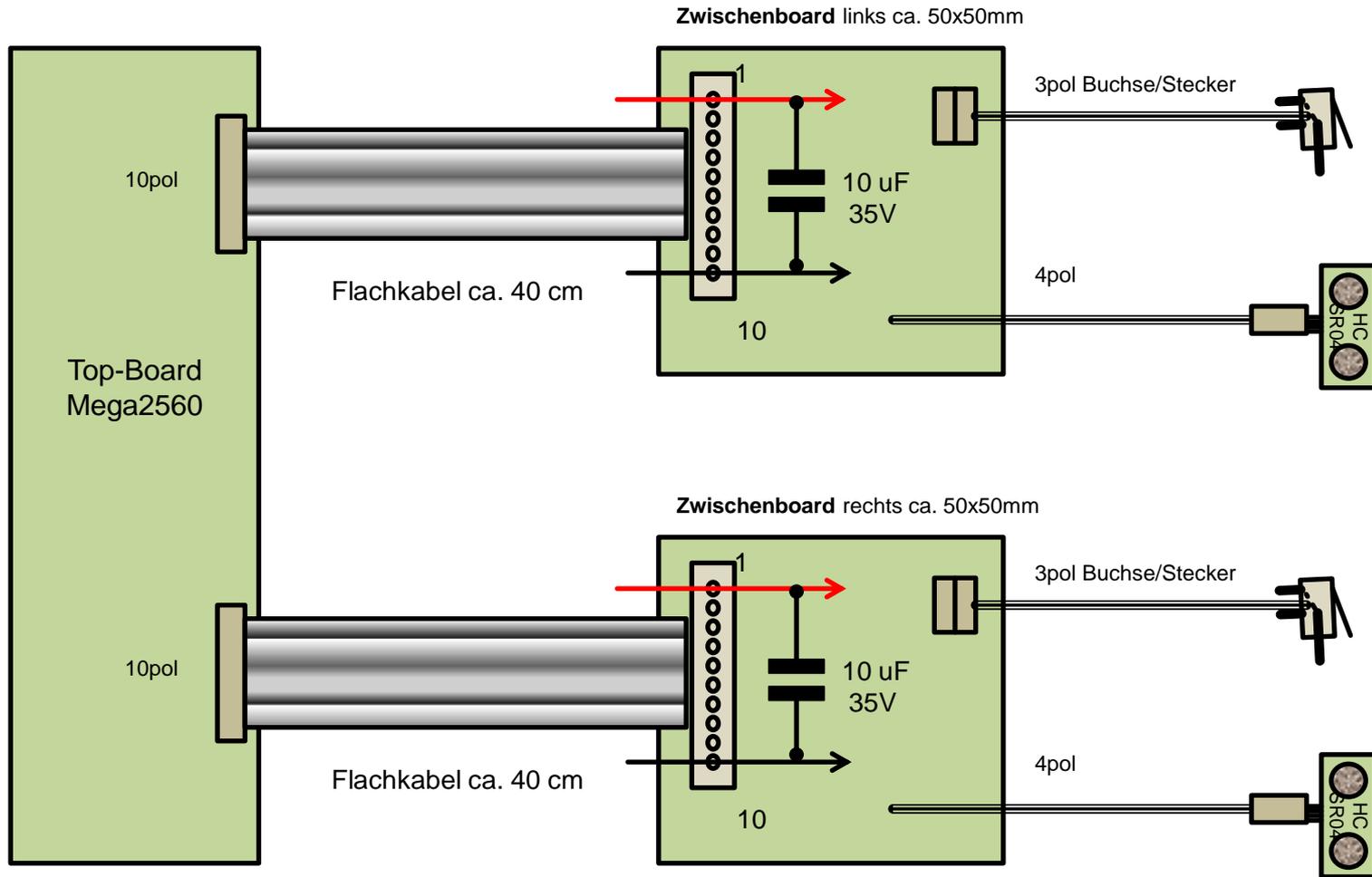
Vcc, Trig, Echo, GND



Verbindungs-Kabel  
siehe nächste Seite

# Rasen-Roboter Hardware für Mega 2560

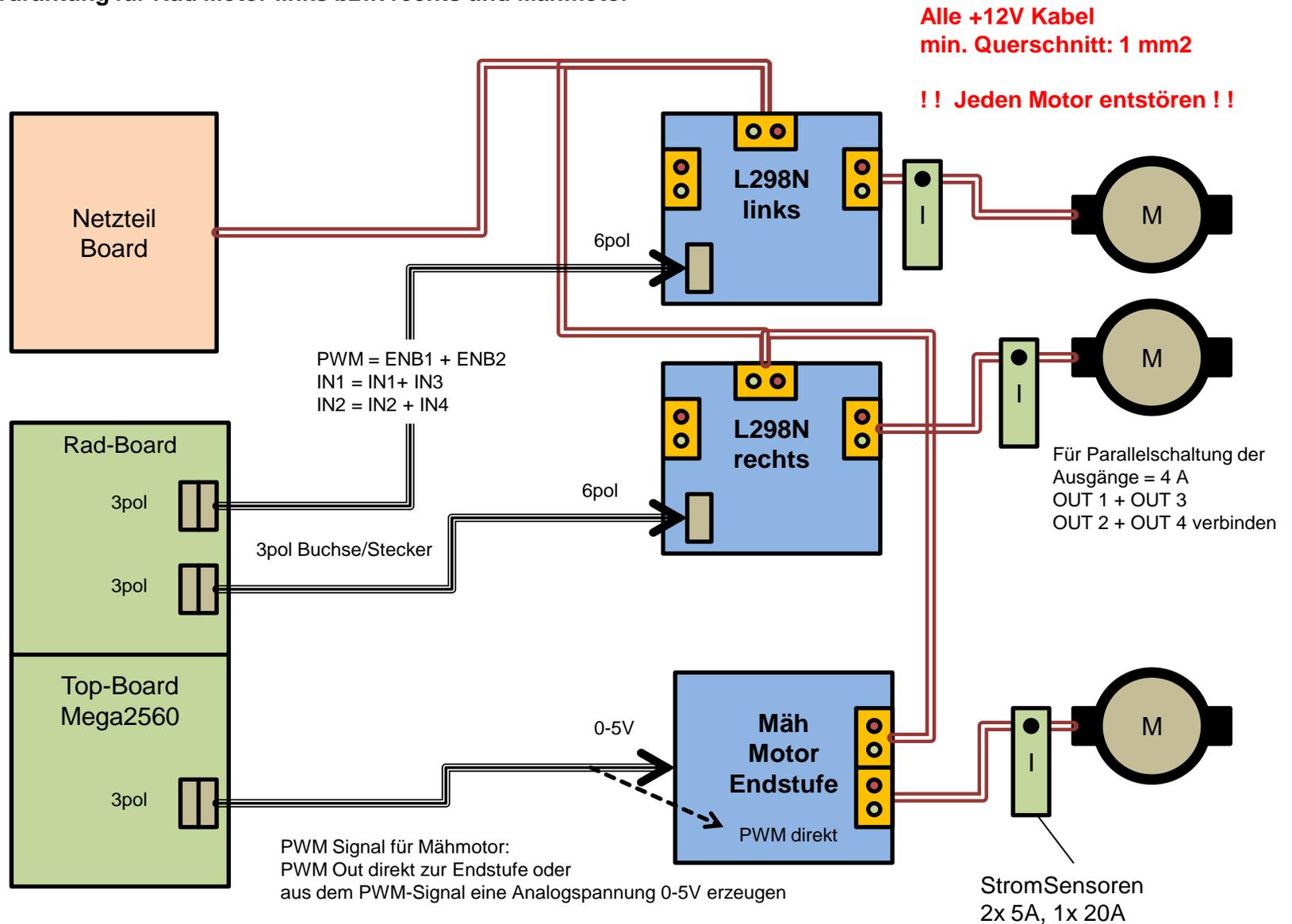
## Verbindungs-Kabel zu US-Sensor und KontaktSchalter - vorne links bzw. vorne rechts



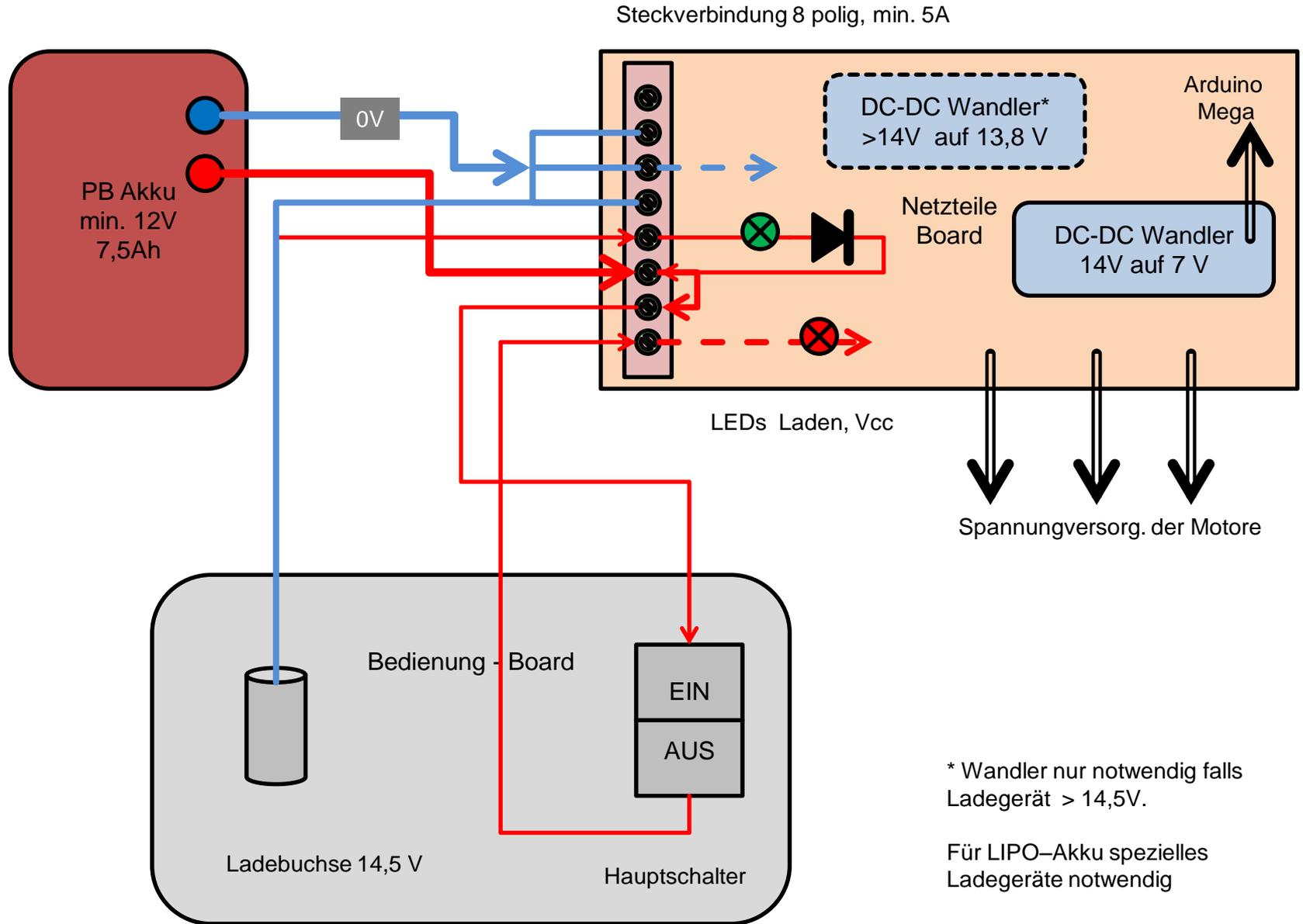
10pol Verbindung zum Zwischen-Board mit Reseve-Ltg. für Schleifen-, Rasen-Sensoren u.a.

# 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**

