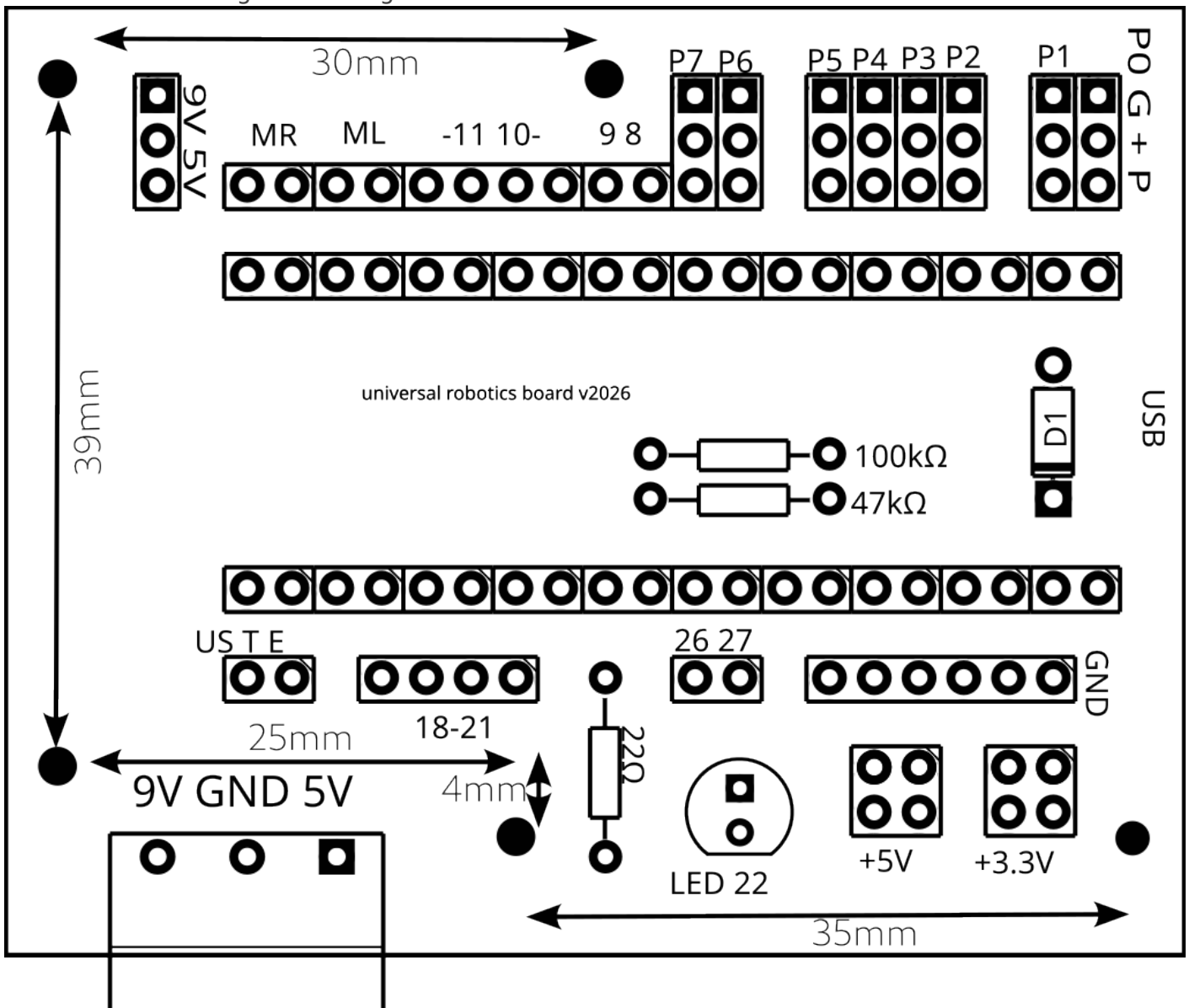


Das Universal Robotics Board (urb)

Statt eines Steckbretts kann nun auch eine Platine, das `universal robotics board (urb)` genutzt werden. Auf der Platine finden sich geeignete Anschlüsse sowohl für den Theo III als auch für die Laufroboter. Damit gibt es weniger Kabelsalat.



Zur Beachtung

- Die acht Steckplätze für Servomotoren P0-P7 können mit 5V oder mit 9V beschaltet werden. Normale Servomotoren laufen alle mit bis zu 6V. Daher muss darauf geachtet werden, dass der Jumper auf 5V gesteckt wird. Für Projekte, die eine höhere Spannung für

Motoren erfordern, kann auf die Versorgungsspannung der Batterie umgeschaltet werden (normal 9V).

- Die Steckplätze für die Grundausstattung eines Roboters sind gesondert bezeichnet mit ML, MR, US, also den beiden Motoren und dem Ultraschallsensor. Natürlich können auch andere Pins benutzt werden.
 - Beim Anschluss der Stromversorgung muss unbedingt auf die richtige Polung und Spannung geachtet werden!
-

Revision #3

Created 15 April 2026 10:41:47 by Marcus Jacobs

Updated 7 May 2026 05:59:38 by Marcus Jacobs