

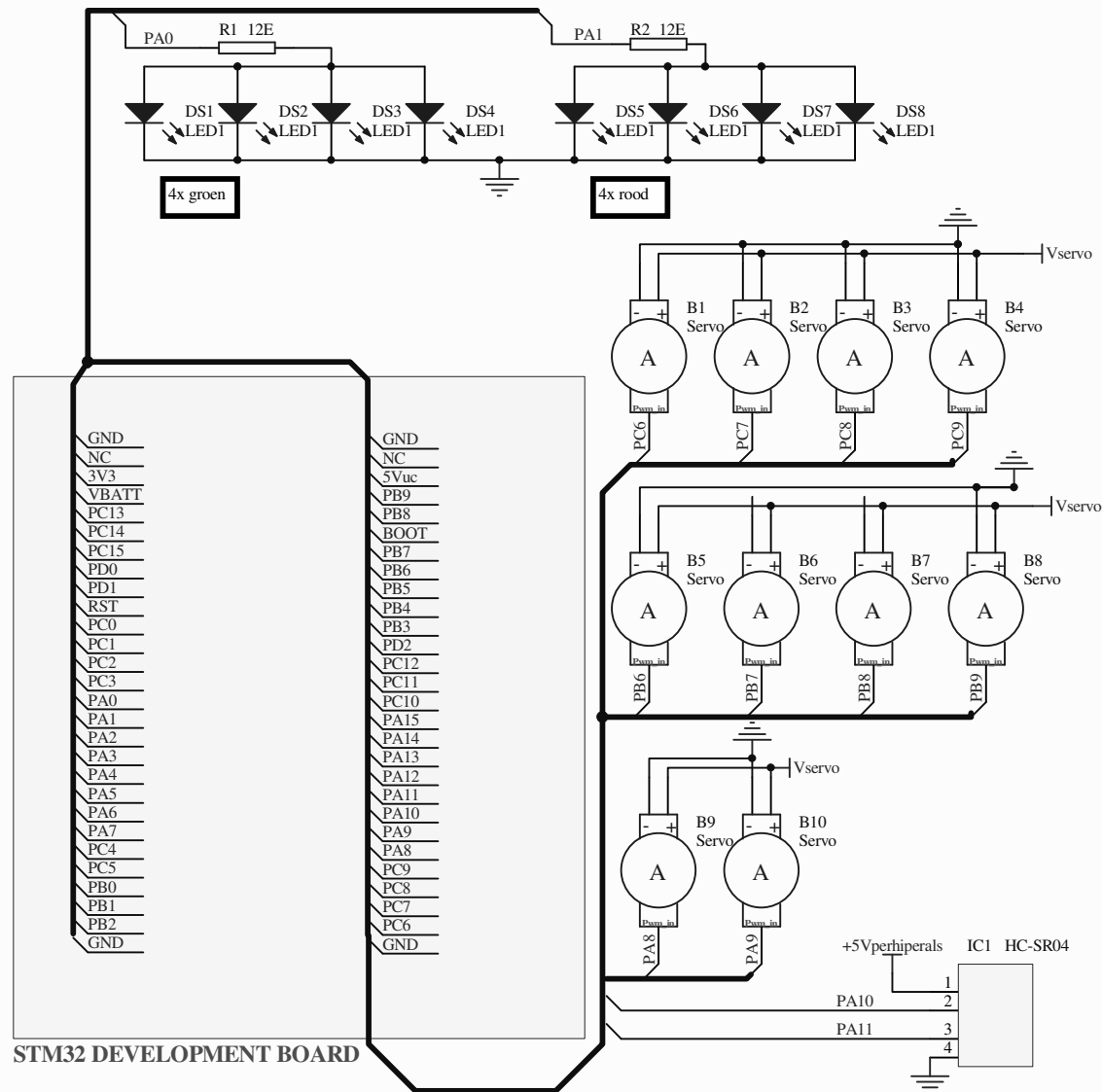
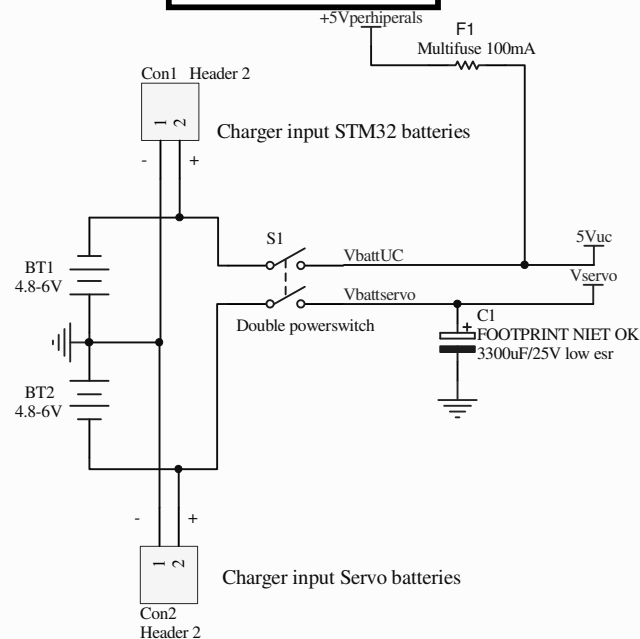
Pinconnecties TIM1 (connected met HC-SR04 ultrasonic distance sensor)  
 PA8 voor PAN servomotor sensor array  
 PA9 voor TILT servomotor sensor array  
 PA10 voor genereren puls 10mS  
 PA11 voor meten echo puls

Pinconnecties TIM2  
 PA0 - PWM output voor dimmen 4 groene leds (parallel) met 12.5ohm serie weerstand  
 PA1 - PWM output voor dimmen 4 rode leds (parallel) met 12.5ohm serie weerstand

Pinconnecties TIM3  
 PC6 - Servo arm linksachter (zonder remap PA6)  
 PC7 - Servo arm rechtsachter (zonder remap PA7)  
 PC8 - Servo arm linksvoor (zonder remap PB0)  
 PC9 - Servo arm rechtsvoor (zonder remap PB1)

Pinconnecties TIM4  
 PB6 - Servo poot linksachter  
 PB7 - Servo poot rechtsachter  
 PB8 - Servo poot linksvoor

Ik heb een Vin naar 5V of 3V3 schakeling gemaakt, zie mijn dxp files directory, deze gebruik ik straks.



Title		
Size A4	Number	Revision
Date: 22-4-2012	Sheet of	
File: E:\Dennis\stm32looprobot.SchDoc	Drawn By:	