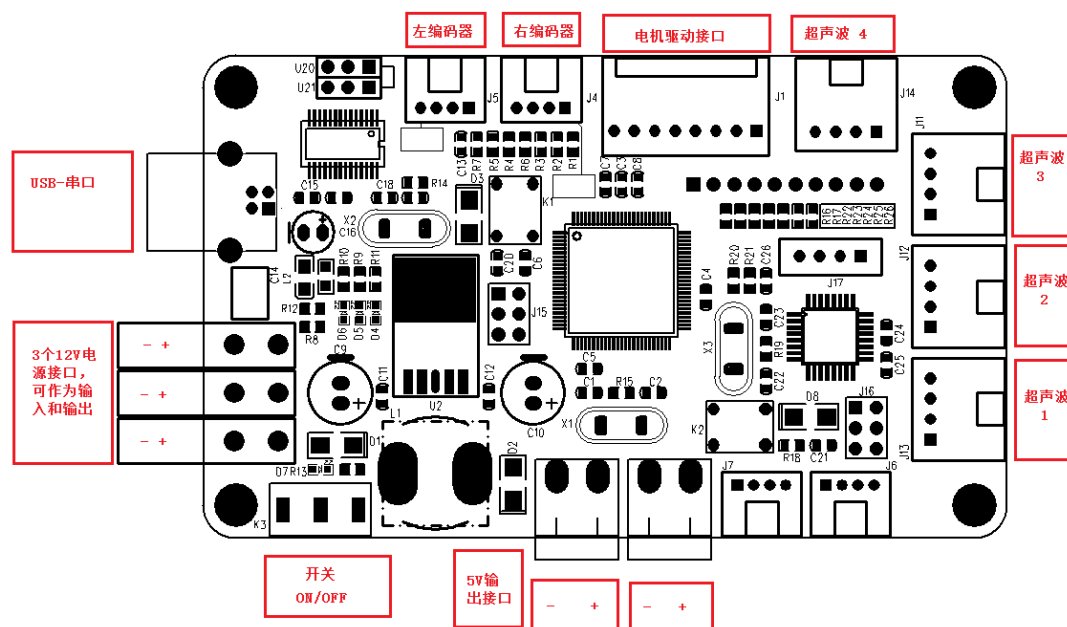


M-Robot_V1.2 主控板说明

M-Robot 主控板一款兼容 Arduino 2560 的主控板，可以应用于轮式机器人主控。

实物图如下：



主控资源：

主控芯片：Atmea 2560

超声波控制芯片：Atmega 328P

USB-TTL：FT232

电源：LM2596-5V

板载接口：

电源输入接口：3 个 5557-1P 端口座，输入电压 7~12V

5V 输出接口：2 个绿色端子座，输出 5V/2.5A

开关：12V 电源输入开关

USB 串口：FT232 芯片，USB-Type B 座

编码器输入接口：两个编码器输入接口，适用于光电和霍尔编码器。PH-2.0-4P 端子座

电机驱动控制接口：XH-2.54-8P 端子座或排座

超声波接口：4 个接口，XH-2.54-4P 端子座

舵机接口：适用于 5V 舵机，排针

遥控接口：点动式遥控器接口，排座

预留接口：

UART：PH-2.0-4P 端子座

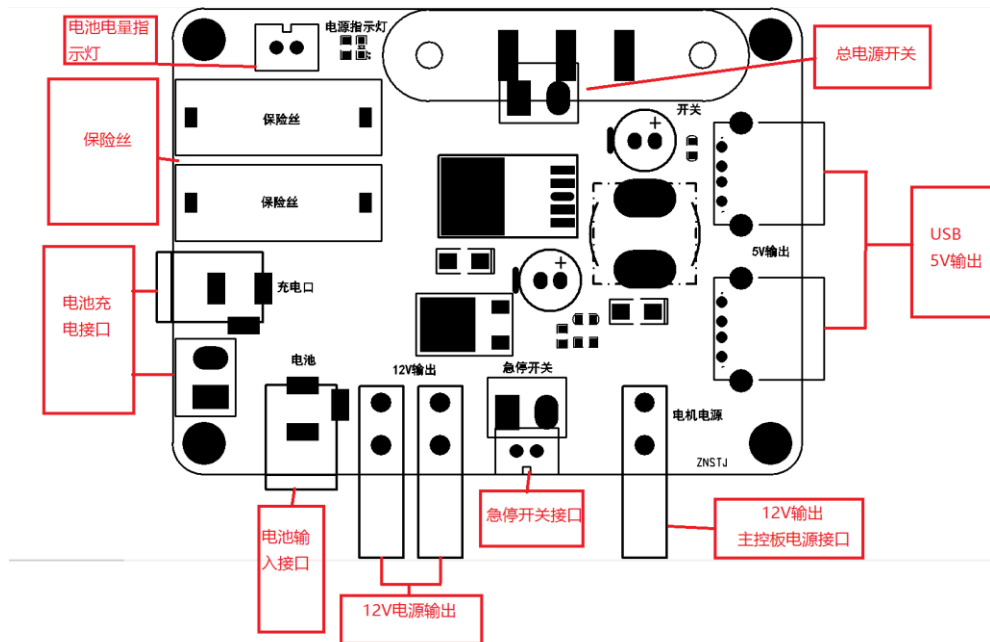
IIC：PH-2.0-4P 端子座

下载固件接口：ATMEL-ISP_6P 标准接口，分别为 ATMEGA 2560 和 ATMEGA 328P 接口，共两个

M-Robot_Power-V1.1 电源板说明

M-Robot_Power-V1.1 电源板是配合 M-Robot 的电源控制板，适用于锂电和蓄电。

实物图如下：



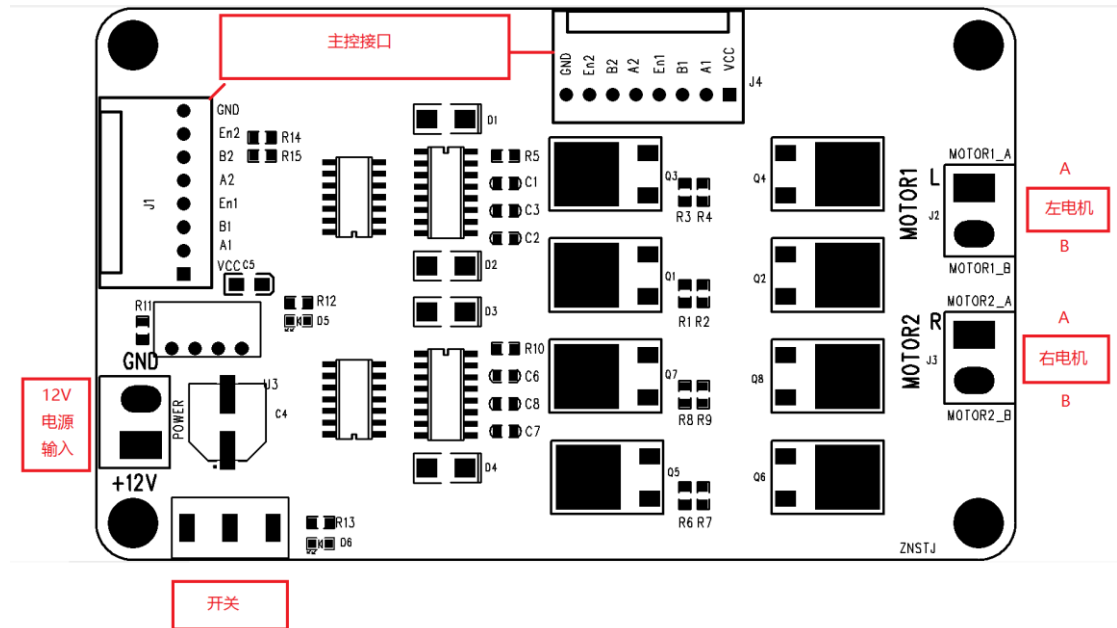
接口：

- 12V 电池输入接口：DC-005
- 12V 电池充电口：DC-005
- 保险丝：10A，两个
- 电量指示模块接口：XH-2.54-2P
- 总电源开关：绿色端子座 5.0-2P
- 急停开关接口：XH-2.54-2P 端子座
- 12V 主控接口：5557 端子座（急停开关控制）
- 12V 输出：两个 5557 端子座（不受急停开关控制）
- 5V 输出：USB-A 座

Motor_driver_V2.0 电机驱动板说明

M-Robot_V2.0 电机驱动板适用于直流电机驱动，理论电流 100A，控制大功率电机，需加散热器。

实物图：



接口：

电源输入接口：电机电源，7-12V

电机控制端口：

电机接口：蓝色端子座

开关：总电源开关

使用：

VCC: 5V

引脚 (x=1,2)	实验 1	实验 2	实验 3
ENx	1	1	0
Ax	PWM_A	0	0/PWM_A
Bx	0	PWM_B	PWM_B/0
现象	正转	反转	电机静止