

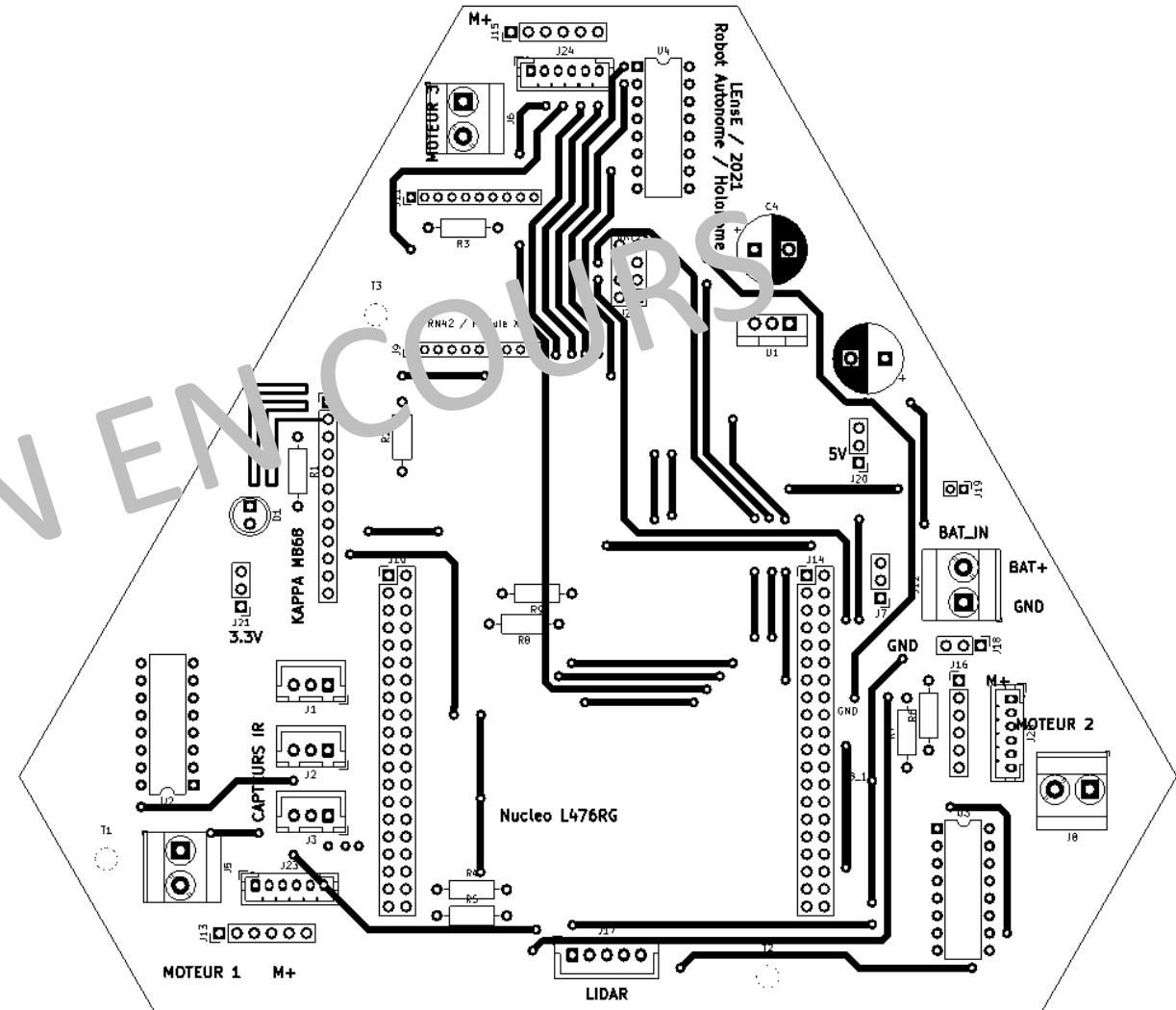
Robot Holonome / carte F767

Pilotage Robot Holonome avec KAPPA / RN42 / Lidar / 3 capteurs

Fonctionnalités

- **Pilotage MCC (x3)**
 - Pont en H – L293D (pour 3 moteurs)
- **Communication RF**
 - KAPPA M868 (RF)
 - RN41/42 – Evaluation Board XV
- Capteurs Distance SHARP (x 3)
- LIDAR RpLidar A2

Basée sur une carte Nucleo L475

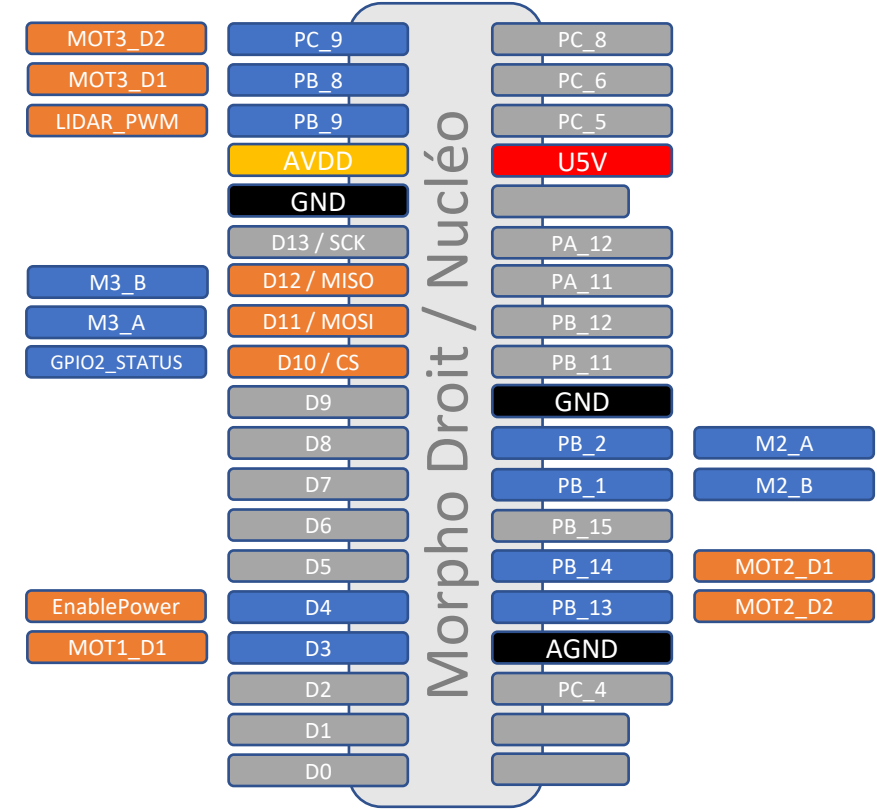
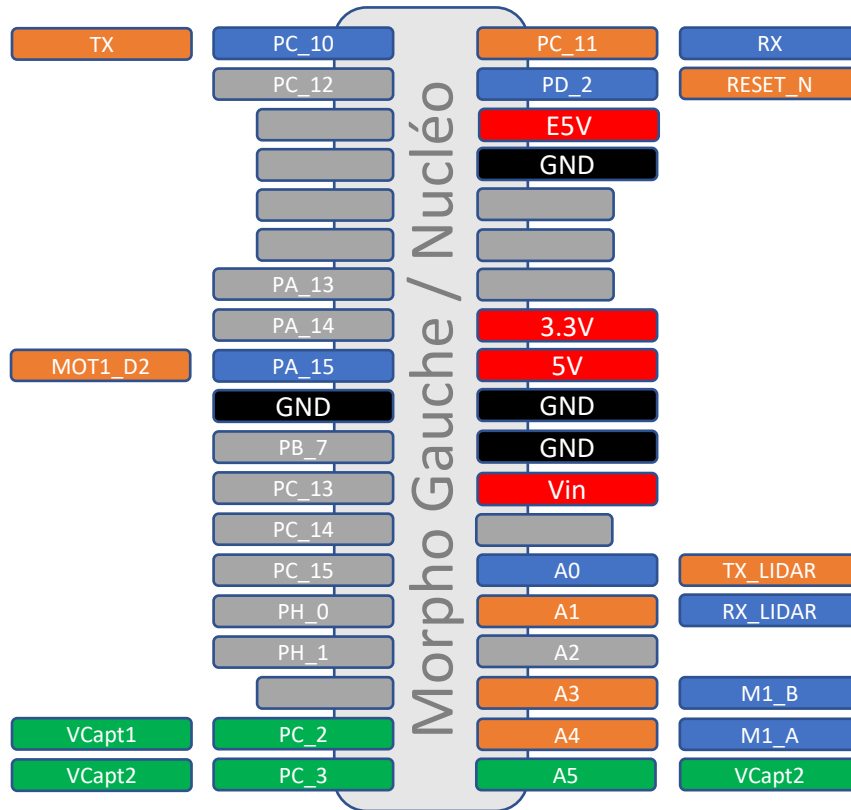


Robot Holonome _ Actual

- Contrôleur de lumière
- Communication RF

Pilotage Robot Holonome avec KAPPA / RN42 / Lidar / 3 capteurs

Programme Nucléo RobotHolo :



Sortie Numérique

Entrée Numérique

Entrée Analogique

Robot Holonome _ New

- Contrôleur de lumière
- Communication RF

Pilotage Robot Holonome avec KAPPA / RN42 / nRF24 / Lidar / 3 capteurs

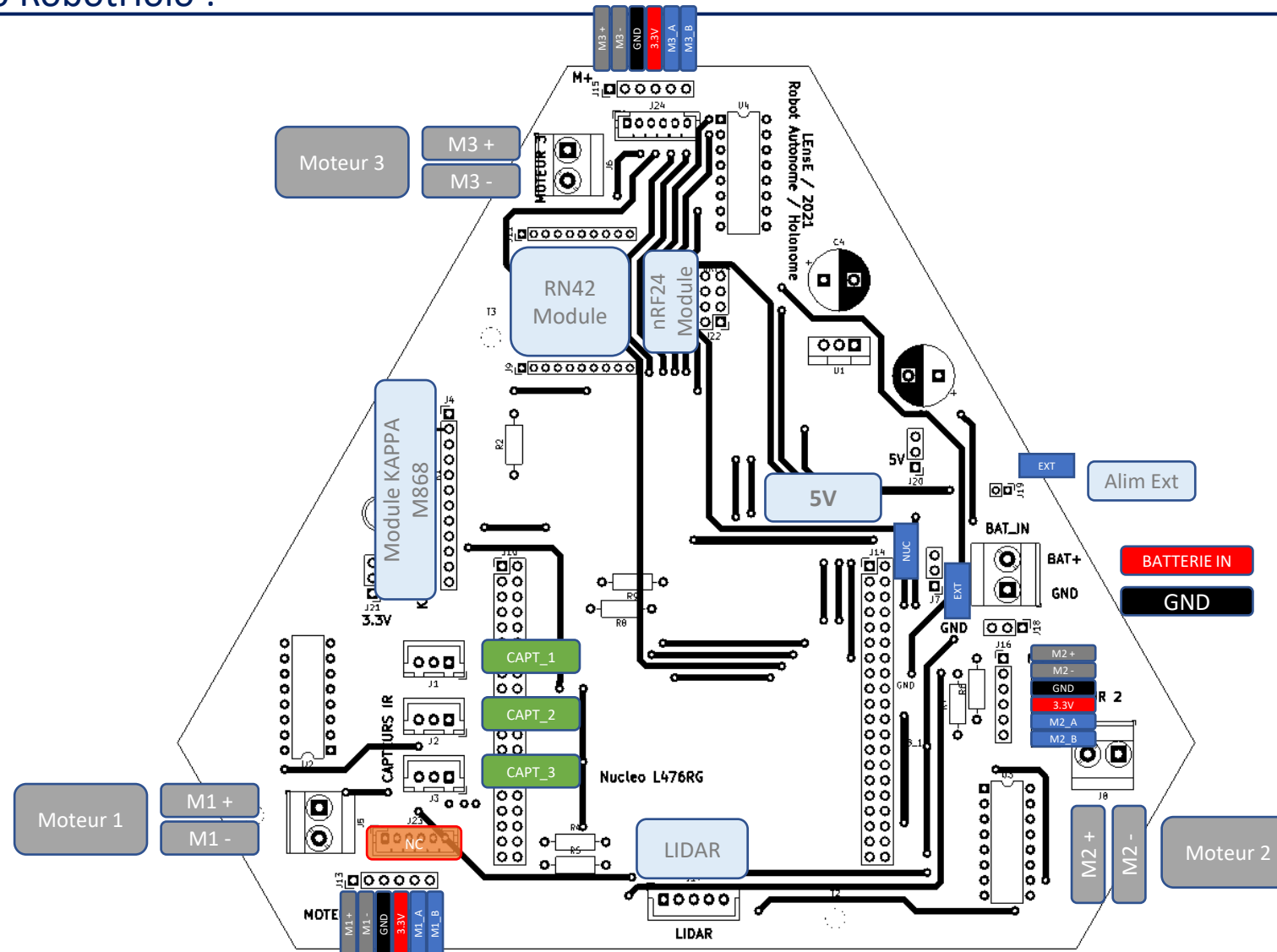
Programme Nucléo RobotHolo :

ATTENTION

Ne pas utiliser le connecteur **J23** ! (erreur de conception)

ATTENTION

Le cavalier **ALIM EXT** doit être positionné si l'alimentation de la carte Nucléo se fait par la batterie. Il n'est alors pas possible de reprogrammer la carte Nucléo.



Sortie Numérique

Entrée Numérique

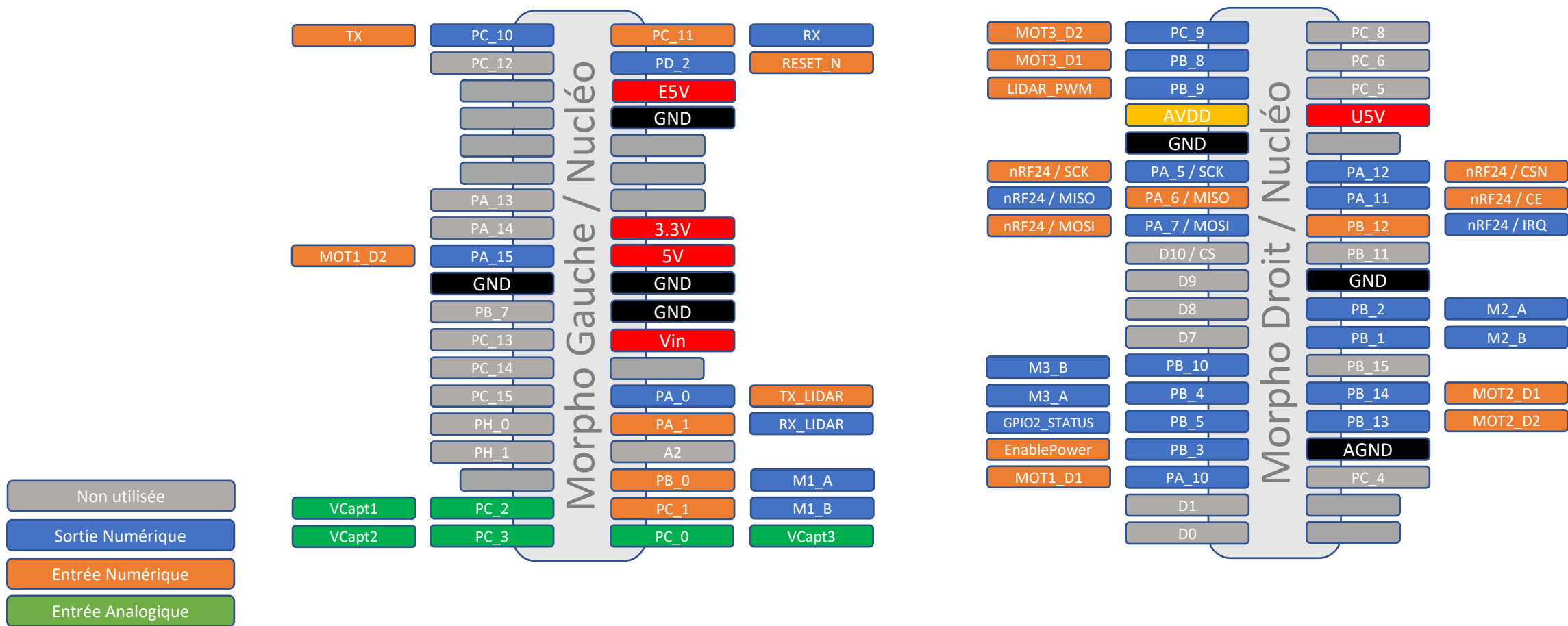
Entrée Analogique

Robot Holonome _ New

- Contrôleur de lumière
- Communication RF

Pilotage Robot Holonome avec KAPPA / RN42 / nRF24 / Lidar / 3 capteurs

Programme Nucléo RobotHolo :

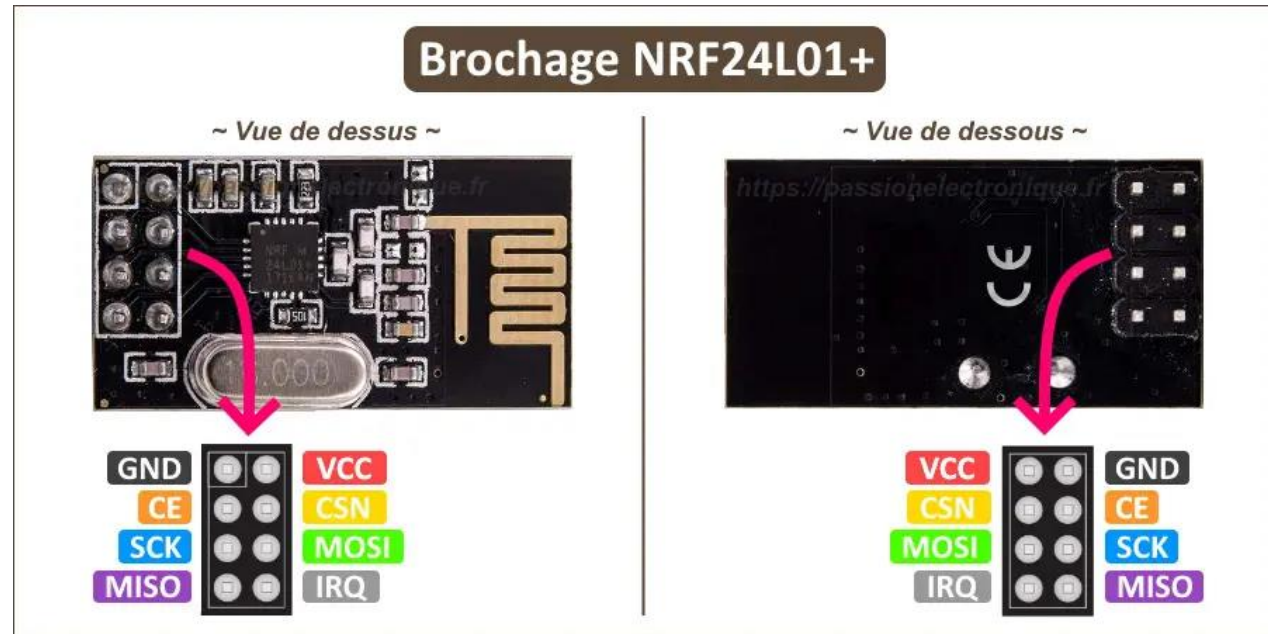
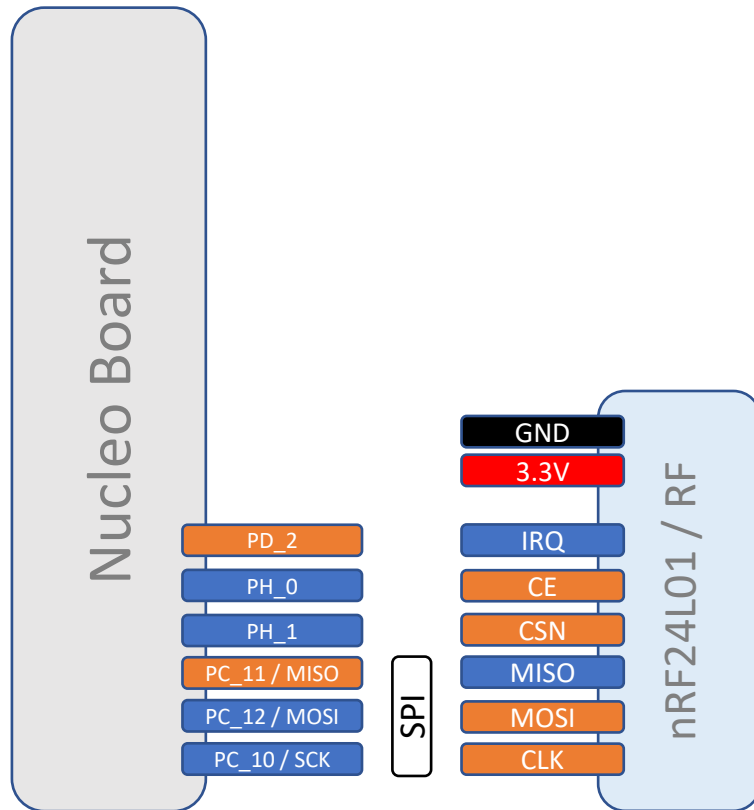


nRF24

- Contrôleur de lumière
- Communication RF

Module RF nRF24 + carte communication sans fil

Programme Nucléo : https://os.mbed.com/teams/IOGS_France/code/leTI_nRF24/



Sortie Numérique

Entrée Numérique

Entrée Analogique