

Robot Holonome / carte L476RG

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

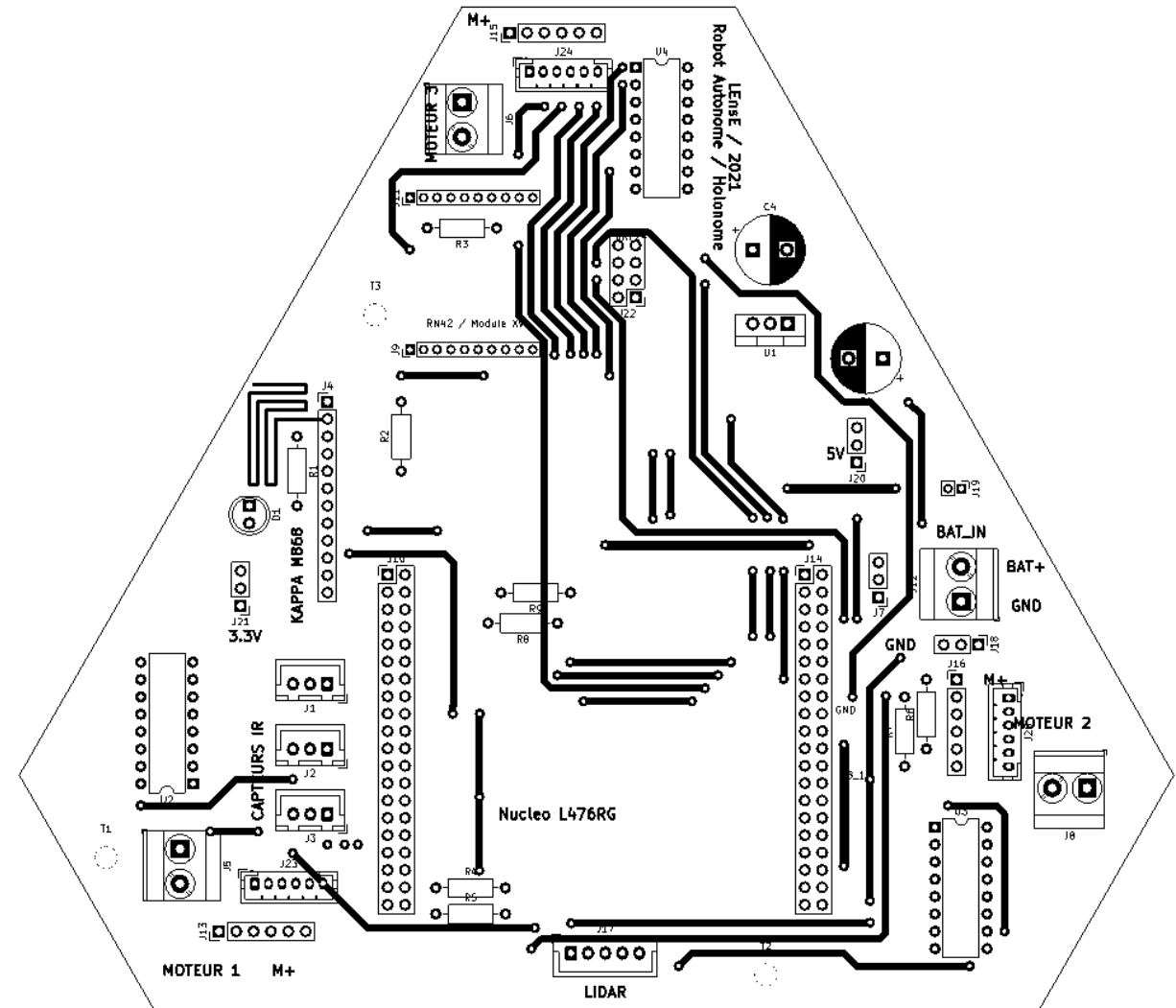
Basée sur une carte Nucléo L476

ATTENTION

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

ATTENTION

Sur les moteurs Digilent , il faut **inverser les broches VCC et GND** du capteur de position !!

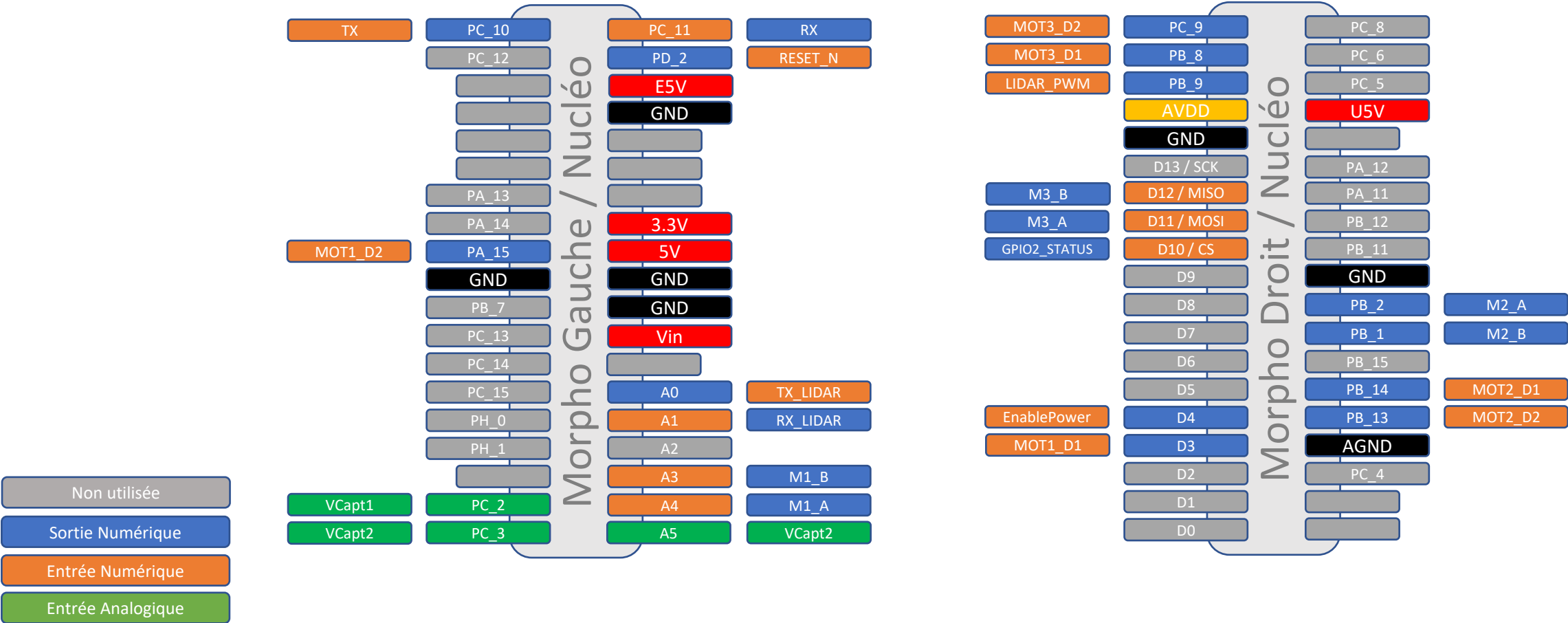


Robot Holonome _ Old

- Contrôleur de lumière
- Communication RF

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

Programme Nucléo RobotHolo :



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.

