

Matériel requis

Moteurs:

- 6x XL430
- 6x servo-motor

Alim:

- Alimentation 230 VA vers 12 VC
- Buck 12 V vers 5 V (un ou plusieurs si on a besoin) (173 010 542 WPMHD1100501S)
- Régulateur LDO 5 V vers 3.3 V (921-0701 AZ1117H-3.3TRE1)

Composants passifs

- *LEDs pour rendre compte de l'alim fonctionnelle*

Microprocesseur:

- STM32L412KBT6: MCU 32 bits 80MHz LQFP-32
3 timers 12 sorties PWM

LEDs RGB (3584522 680MCD 1.5CD 380MCD) et LED Driver RGBA (1854074 28-TSS) pour les yeux

Connecteurs:

- Connecteur pour sonde de programmation
- Connecteurs JST moteurs:
 - 2 pour le corps (3 XL430 sur chaque JST) JST 3 pins (je pense) GND, 12V et UART
 - 3 rangées de 6 pins pour la tête
 - Condensateurs 1 gros de 10μ et un rapide de 100n de chaque côté du bloc de 3x6
- Connecteurs entre les PCBs connecteurs 15 pins(1 fiche 1 embase corps et 1 fiche 1 embase tête)

Switchs:

- Boutons poussoirs x7 pour envoyer des infos en GPIO au microprocesseur

Composants passifs

- 2 résistances (10 kOhms) et 1 condensateur (10 nF) par condensateur

Pour le corps

Pour la tête