

Électronique

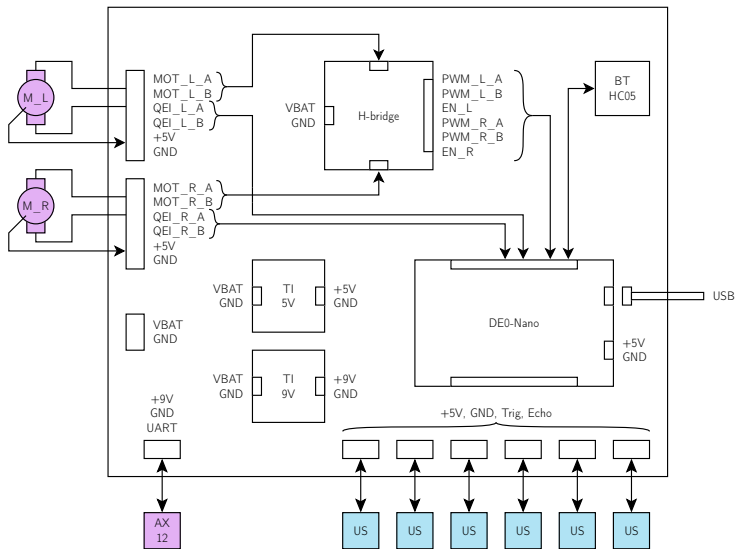
Tout ce qui faut pour faire rouler un robot

Laurent Fiack

MARCEL - Address



Première version : tout piquer à NOVA





BOM

- M_L et M_R : Motoréducteurs Pololu [Wiki]
- H-bridge : Carte moteur 2012-2013 [Wiki]
- BT HC05 : Module bluetooth [Wiki]
- DE0-Nano : Carte FPGA
- TI 5V : Alimentation à découpage
- TI 9V : Alimentation à découpage 6A PTN78020WAD/WAH [Wiki]
- AX12/XL320 : Servo-moteurs numériques
- US : Télémètre ultrason SRF-05



Connectique

- M_L et M_R : barrette sécable 6 broches
- VBAT : 2x Bornier
- AX12 : Molex (attention 2mm)
- US : barrette sécable 4 broches
- DE-Nano : wrappé #YOLO
- H-bridge : pistocollé #SWAG