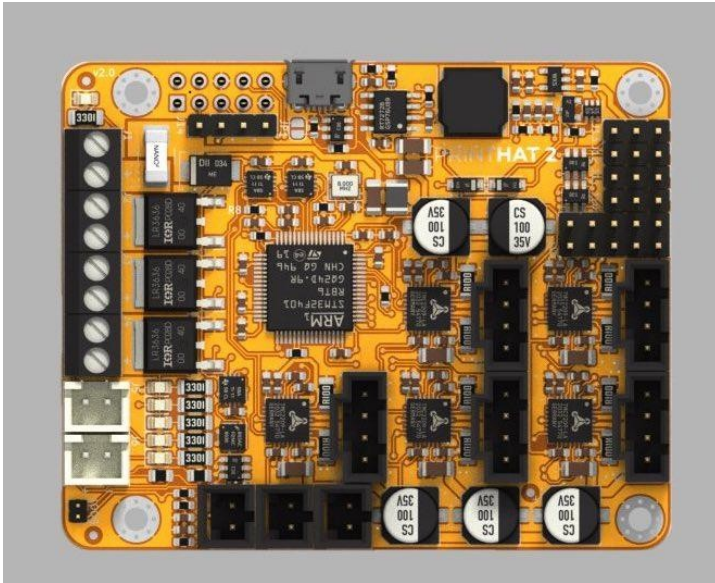




Wrecklab printHAT 2, 32-Bit-Motorsteuerungsplatine für Raspberry Pi



N.º artículo:	WLPRINTHAT2
Hersteller:	Wrecklab
Herkunftsland:	China
Zolltarifnummer:	85423919
Gewicht:	0.03 kg

Das printHAT 2 ist die Weiterentwicklung der ursprünglichen Steuerplatine von Wrecklab. Das neue Design des printHATs basiert auf einer bewährten Architektur und bietet Verbesserungen, die auf dem Feedback unserer Kunden basieren. Das printHAT 2 kommt mit 5x modernsten TRINAMICS TMC2209 Stepper-Treibern, 5x PWM-Lasten und basiert auf der STM32F4 MCU, um auch die anspruchsvollsten Anwendungen steuern zu können.

Das printHAT 2 kommt in einem kleineren Formfaktor und, was am wichtigsten ist, zum gleichen Preis, um Ihnen mehr Leistung für Ihr Geld zu bieten!

Es hat sich aber nicht alles geändert. Das Board läuft immer noch auf Klipper, einer Steuerungs-Firmware, die die rechenintensiven Algorithmen auf der leistungsstarken CPU des Raspberry Pi ausführt und die zeitkritischen Aufgaben der eingebetteten MCU überlässt. Klipper ist eine ausgereifte, ständig wachsende Software, die mittlerweile von vielen Druckerbauern, Maker und Enthusiasten eingesetzt wird.

Das printHAT 2 ermöglicht es, Ihren Raspberry Pi in eine Steuerplatine zu verwandeln, die eine noch nie dagewesene Leistung bietet und endlich jeden elektronikbedingten Engpass löst, wenn es um die Druckgeschwindigkeit geht.

Wenn Sie neu im printHAT-Ökosystem sind oder von einer anderen Steuerung oder Firmware kommen, können Sie mit dem neuen wrecklabOS in wenigen Minuten loslegen. Sein verbessertes Installationspaket macht die Installation zu einem Kinderspiel für fleißige Anfänger, während es immer noch viele Optionen für die Anforderungen der erfahreneren Benutzer lässt.

Technische Daten

- Mikrocontroller: STM32F401, 32-Bit Cortex M3, 128K FLASH, 64K RAM
- Eingangsspannung: 9-26 V
- Stepper-Treiber: 5x TMC2209
- PWM-Lasten: 3x 8A, 2x 0,5A - 10A insgesamt
- ADC: 3x 12-Bit
- GPIOs: 9x konfigurierbare IOs
- Sonstiges: 1x SPI, 1x I2C, verbesserte Endlagengenauigkeit über Stepper-Phasenerkennung, sensorlose Referenzfahrt, extrem leise Bewegung über StealthChop

Dokumentation

- [Getting Started](#)
- [Manual](#)

Weitere Bilder:

