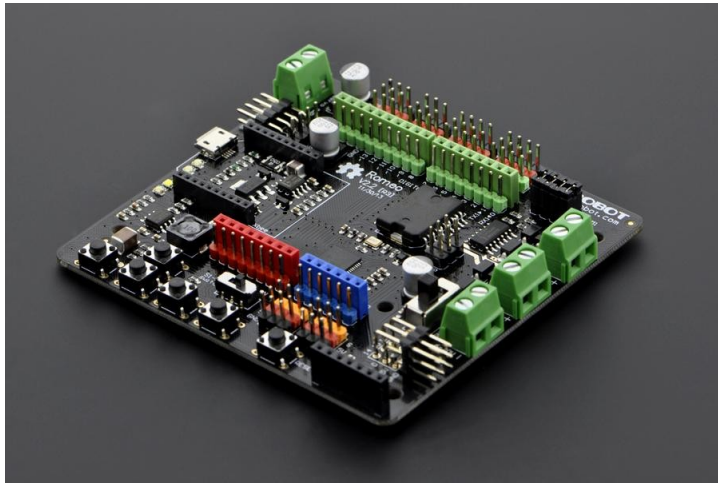




DFRobot Romeo V2, Robotersteuerungsboard mit Motortreiber (kompatibel mit Arduino)



N.º artículo: DFR0225

Hersteller: DFRobot

Herkunftsland: China

Romeo V2 - ein Robot Control Board mit Motortreiber (kompatibel mit Arduino) wurde speziell für Robotik-Anwendungen und erweiterte Geräte entwickelt. Romeo profitiert von der Arduino Open-Source-Plattform, wird von tausenden von Open-Source-Projekten unterstützt und kann leicht mit Arduino-kompatiblen Shields erweitert werden. Der integrierte 2-Wege DC-Motortreiber und Xbee-Sockel ermöglicht es Ihnen, Ihr Projekt sofort zu starten, ohne dass Sie einen zusätzlichen Motortreiber oder ein drahtloses Shield benötigen.

Eine weitere Verbesserung des Romeo V2 ist die Unterstützung der Schrittmotorsteuerung.

Romeo V2 - ein Robot Control Board mit Motortreiber (Kompatibel mit Arduino) verhält sich wie Arduino Leonardo basierend auf dem ATmega32u4 Chip, Sie können es direkt von der Arduino IDE 1.0.1 oder einer späteren Version programmieren. Da der ATmega32U4 der einzige Mikrocontroller ist, ist Romeo V2 einfach und leicht zu bedienen. Der 32U4-Chipsatz verarbeitet den USB direkt, es sind Code-Bibliotheken verfügbar, die es dem Board ermöglichen, eine Computertastatur, eine Maus und mehr zu emulieren, indem das sehr interessante USB-HID-Protokoll verwendet wird! Der beste Vorteil ist, dass der ATmega32u4 zwei serielle Ports hat, die das Hochladen von Skizzen ermöglichen, ohne dass drahtlose Module entfernt werden müssen. Debugging ist nicht länger eine schmerzhaft Aufgabe.

Versionsgeschichte:

Romeo V2 verbessert auch die Stromversorgung, es hat jetzt einen Schalter, um die Stromquelle entweder von USB oder externer Stromversorgung zu wählen.

Romeo V2.2 überarbeitet das Stromversorgungssystem, um die Stabilität der ADC-Schaltung zu verbessern.

Features

- Breite Betriebsspannung
- Direkte Unterstützung von Xbee und XBee Formfaktor wifi, Bluetooth, und RF Module
- ON/OFF-Schalter zur Steuerung der Systemleistung durch externe Motorleistung
- 3 digitale E/A-Erweiterungen (D14-D16)
- S1 - S5 Schalter ersetzen Jump Cap, ermöglicht freie Nutzung für die GPIO.
- Micro-USB anstelle des A-B-USB-Anschlusses
- Analoger Sensor-Erweiterungsanschluss: Orange für Signal, Rot für Vcc, Schwarz für GND
- *Hinweis:* Die Pinbelegung des analogen Sensorports bei Romeo v2 unterscheidet sich von der alten Version. Bitte wählen Sie den "Arduino Leonardo", wenn Sie die "Arduino IDE" verwenden.

Spezifikationen

- DC-Versorgung: USB Powered oder Extern 6V ~ 23V DC
- DC-Ausgang: 5V(2A) / 3.3V DC
- Kontinuierlicher Ausgangsstrom des Motortreibers: 2A



- Mikrocontroller: ATmega32u4
- Bootloader: Arduino Leonardo
- Kompatibel mit dem Arduino R3 Pin Mapping
- Analoge Eingänge: A0-A5, A6 - A11 (an den digitalen Pins 4, 6, 8, 9, 10, und 12)
- PWM: 3, 5, 6, 9, 10, 11, und 13. Bieten einen 8-Bit-PWM-Ausgang
- 5 Tasteneingänge zum Testen
- Automatische Erkennung/Schaltung des externen Stromeingangs
- Serielle Schnittstelle
- TTL-Pegel
- USB
- Unterstützt männliche und weibliche Stiftleisten
- Eingebaute Xbee-Buchse
- Integrierte Buchsen für APC220 RF Modul und DF-Bluetooth Modul
- Drei I2C/TWI-Schnittstellen-Pin-Sets (zwei 90°-Pin-Header)
- Zwei-Wege-Motortreiber mit 2A Maximalstrom
- Ein Schrittmotorantrieb mit 2A Maximalstrom
- Größe: 89 x 84 x 14mm (3.50 x 3.31 x 0.55")

Lieferumfang

Romeo V2-All in one Controller x1

Dokumentation / Downloads

[DFRobot Microcontroller Auswahlhilfe](#)

[Wiki \(Romeo V2-All in one Controller\)](#)

[Romeo V2 Schaltplan](#)

[Tipps zur Änderung der Sensorkabel-Pinbelegung](#)

[Romeo-Schrittmotor Bibliothek](#)

[Raspberry Internet Rover \(Basierend auf Pirate 4WD Plattform und Romeo V2\)](#)

[Hongkong Zweibeinroboter mit Romeo](#)

[RC Hack basierend auf Romeo v1](#)

Weitere Bilder:

