

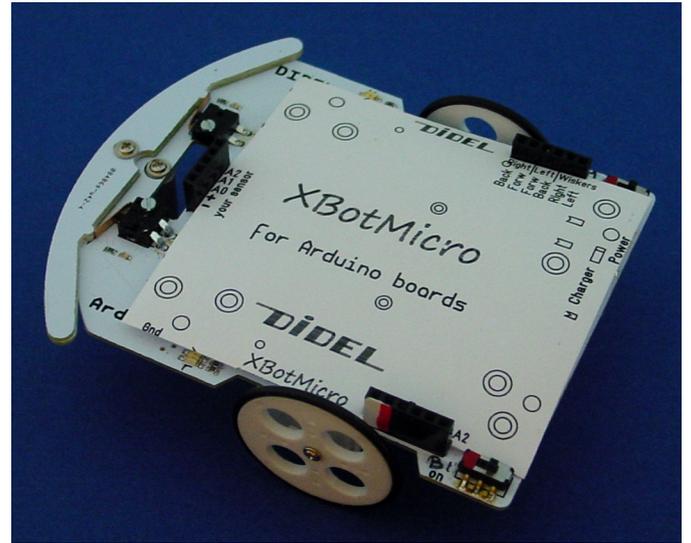


DIDEL^{SA}

XBotMicro

www.XBotMicro.pdf

Mettez des roues à votre carte microcontrôleur !



La base XBotMicro accepte n'importe quelle carte processeur qui a 4 sorties pour commander les moteurs et deux entrées pour lire les moustaches.

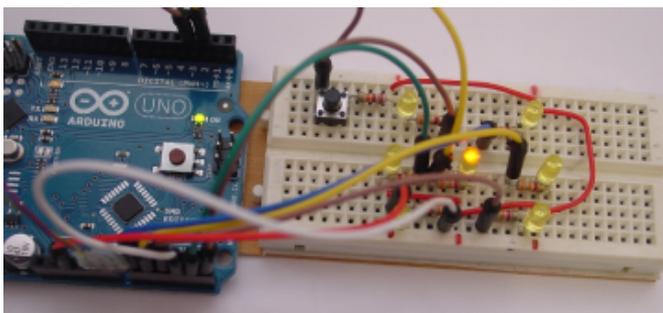
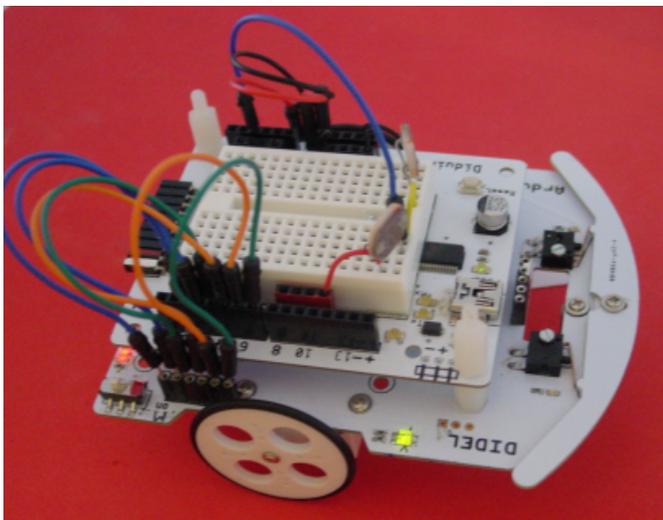
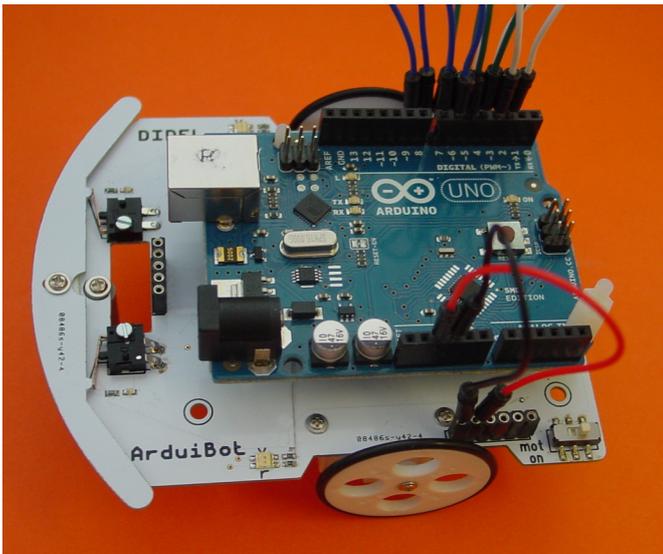
XBotMicro est compatible Arduino car la carte a 4 trous de fixation pour mettre des potelets fixant une carte Arduino Uno, Due, Freeduino, Leonardo, etc.

XBotMicro est compatible Diduino à cause de 4 autres trous.

XBotMicro est compatible avec vos idées pour ajouter à votre robot des capteurs et actuateurs à cause de 6 trous supplémentaires pour les fixer.

XBotMicro a une vocation pédagogique. On comprend le PWM et PFM, les interruptions en testant des déplacements du robot, l'évitement d'obstacles, le suivi de lumière, les capteurs ultrasons. La documentation se complétera dans ce sens.

Le bloc d'expérimentation permet de câbler les composants d'une application, mais dans une classe ou un atelier, les erreurs de câblage des étudiants ralentissent terriblement le groupe.



XBotMicro
Mettez des roues à votre carte microcontrôleur

Contenu:
2 moteurs avec leurs roues
Des moustaches
Des leds
8 fils à connecter
Un accus rechargeable

Ajoutez votre carte Arduino ou Diduino et le XBotMicro est opérationnel.

```

Arduino // test accélération
13
MouMousDef.h // définition
"MotPwmBouge.h"
setup()
// Aller-retour
accélère en 2s
void loop()
{
  for (v=0; v<255; v++)
  {
    Bouge (v,v);
    delay (8);
  }
  v=255; v>=255; v--;
  v);

```

DIDEL^{SA}

XBotmicro CHF 75.-