

Châssis AlphaBot2-Ar 12911

Code : 35543

Waveshare

Châssis circulaire AlphaBot2-Ar en kit sans soudure comportant le nécessaire pour la réalisation d'un projet robotique à base d'Arduino Uno ou compatible.

74,92 €_{HT}

89,90 €_{TTC}



Description

Châssis circulaire AlphaBot2-Ar en kit sans soudure comportant le nécessaire pour la réalisation d'un projet robotique à base d'Arduino Uno ou compatible (**carte non incluse**).

Ce châssis dispose de deux plateformes embarquant plusieurs modules: un support Xbee (module Xbee Bluetooth, non inclus), un afficheur OLED, des leds RGB, un buzzer, un récepteur IR, un détecteur à ultrasons, des capteurs de proximité et des suiveurs de lignes.

Cette base peut être pilotée de plusieurs façons:

- avec un smartphone ou une tablette iOS ou Android, via une liaison Bluetooth permise grâce à un module Xbee (non inclus).
- avec une télécommande infrarouge (incluse).
- de façon autonome, en développant vous même un programme via l'IDE Arduino utilisant les différents capteurs présents sur la plateforme et le capteur à ultrasons (suiveur de ligne, détection d'obstacle). D'autres capteurs peuvent être ajoutés grâce aux E/S de la carte compatible Uno restant accessibles.

Pour se déplacer, cette plateforme est équipée de deux motoréducteurs avec deux roues en caoutchouc et deux roues omnidirectionnelles contrôlées par un double pont en H TB6612FNG.

Ce châssis dispose d'un bouton marche/arrêt et d'un support pour deux accus Li-Ion 14500 3,7 Vcc (non inclus, voir [09500](#)) alimentant la plateforme et la carte Arduino.

Caractéristiques:

- Alimentation: via deux accus Li-Ion 14500 3,7 Vcc (non inclus)
- Compatibilité: Arduino Uno ou compatible
- Motoréducteurs N20:
 - rapport de réduction: 1:30
 - tension d'alimentation: 6 Vcc
 - vitesse de rotation: 600 tr/min à 6 Vcc
- Support XBee
- Leds RGB: WS2812B
- Roues en caoutchouc: Ø42 x 19 mm
- Dimensions: 110 x 98 x 140 mm

Référence Waveshare: AlphaBot2-Ar

Ressources

- [Notice d'utilisation](#) (en anglais)
- [Librairies et programmes Arduino](#)