

Module AI HuskyLens Gravity SEN0305

Code : 36835

DFRobot

HuskyLens Gravity est un capteur visuel intelligent, économique, simple d'utilisation basé sur une caméra OV2640 associée à un afficheur 2" IPS et à un processeur Kendryte K210.

58,25 €_{HT}

69,90 €_{TTC}

dont 0,02 € d'éco-part

Description

HuskyLens Gravity est un capteur visuel intelligent, économique, simple d'utilisation basé sur une caméra OV2640 associée à un afficheur 2" IPS et à un processeur Kendryte K210.

- **Applications:** suivi d'objets, reconnaissance faciale, reconnaissance d'objets, suivi de lignes, reconnaissance de couleurs, lecture de QR Codes. Ces applications nécessitent l'utilisation des algorithmes préchargés dans le module.

En plus des programmes préchargés, le HuskyLens est compatible avec les microcontrôleurs Arduino, Micro:bit, Raspberry Pi et LattePanda permettant de la création d'algorithmes et de projets plus complexes.

- **Fonctionnalités:** Le processeur Kendryte K210 permet l'exécution de tâches de reconnaissances visuelles complexes et également le traitement d'algorithmes d'intelligence artificielle. Ce processeur est composé d'un coeur à 400 Mhz, d'un second coeur à 600 MHz assurant une compatibilité avec le jeu d'instructions RISC-V.

L'affichage de la caméra et la gestion du module s'effectuent directement via l'afficheur intégré. La platine comporte un inverseur de sélection 3 positions permettant les réglages du module (sélection du protocole I2C ou UART, ajustement de la luminosité, activation des Leds d'éclairage, rétroéclairage RGB, réglages usine, etc).

Pour une utilisation avec un microcontrôleur Arduino (bibliothèque disponible en téléchargement), Micro:bit (extension IDE disponible) ou encore Raspberry Pi, ce module comporte un accès au bus I2C et à une interface UART.

Le statut du module est indiqué via la couleur du viseur à l'écran et également via une LED RGB intégrée.

Ce capteur est livré avec des vis de fixation, un support et un cordon Gravity 4 broches.

- **Remarque: il est recommandé de mettre à jour le firmware du module HuskyLens avant utilisation, voir [fiche technique](#).**

Caractéristiques:

- Alimentation:
 - 5 Vcc via micro-USB
 - 3,3 à 5 Vcc via connecteur Gravity
- Consommation:
 - 320 mA à 3,3 Vcc
 - 230 mA à 5 Vcc
- Caméra: OV2640 2 Mpx
- Afficheur:
 - Type: IPS
 - Dimensions: 2"
 - Résolution 320 x 240 pixels
- Interfaces:
 - I2C
 - UART (9600, 115200 et 1000000 Bps)
- Lecteur de carte microSD (carte non incluse)
- Boutons:
 - Bouton de fonction (gauche, droite et sélection)
 - Bouton d'apprentissage
- Luminosité réglable de 1 à 100 % (80 % par défaut)
- LEDs blanches frontales (x2): réglables de 1 à 100 % (50 % par défaut)
- LED RGB d'indication
- Dimensions: 52 x 44,5 mm

Référence DFRobot: [SEN0305](#)

Ressources

- [Guide d'utilisation](#)
- [Librairie Arduino](#)
- [Utilisation API Arduino](#)