

Châssis :Move Motor 5683

Code : 37095

Kitronik

Le robot :MOVE Motor de Kitronik pour carte micro:bit V1 ou V2 offre une introduction ludique au monde de la robotique et de la programmation.

34,58 €_{HT}

41,50 €_{TTC}

Description

Le robot **:MOVE Motor de Kitronik** pour la carte micro:bit V1 ou V2 (**non include**) offre une introduction ludique au monde de la robotique. Plus qu'un simple châssis programmable, il permet d'apprendre à utiliser toutes les fonctionnalités intégrées et donnera aux utilisateurs une base solide en robotique et programmation.

Découvrez la mise en mouvement, comment utiliser la lumière et le son, la détection et l'évitement d'obstacles et comment programmer le :MOVE pour suivre une ligne. Utilisé avec les fonctions radio du micro:bit, les possibilités sont infinies.

Ce robot nécessite simplement **l'assemblage des roues sur les motoréducteurs** et ne requiert aucune soudure avant utilisation.

- **Fonctionnalités:** ce robot est mis en mouvement par deux motoréducteurs pilotés via une carte de commande interagissant avec une carte micro:bit. La micro:bit s'enfiche simplement dans le connecteur EDGE prévu.

Ce châssis inclut également un détecteur à ultrasons HC-SR04, 2 suiveurs de lignes, 4 leds RGB, un buzzer, un support pour stylo et deux connecteurs pour servos (servos additionnels non inclus).

Le robot :MOVE Motor est alimenté via 4 piles ou accus AA (non inclus, voir [09438](#) et [09541](#)) grâce aux deux coupleurs de piles situés sous la carte.

- **Programmation:** la carte micro:bit associée à cette plateforme se programme en blocs ou en Python via l'IDE de développement en ligne [MakeCode](#) de Microsoft.

Kitronik met à disposition plusieurs exemples de programmes expliqués au format PDF ou dans des guides interactifs (uniquement en anglais) directement via l'IDE MakeCode, voir [fiche technique](#).

Un guide de démarrage rapide est également livré avec le robot :MOVE.

Ce robot est également pilotable via une seconde carte micro:bit (non include) via la liaison radio ou en Bluetooth.

- **Applications:** détecteur d'obstacles, suiveur de lignes, pilotage via une autre micro:bit, etc.

Accessoires optionnels : tapis pour suiveur de ligne, module suiveur de ligne, pince pilotée par servo et support pour stylo. Disponibles en articles conseillés.

- **Remarques:** les roues doivent être fixées avec précaution aux motoréducteurs. Il est impératif de ne pas forcer sur les moteurs en enfichant les roues.

Caractéristiques:

- Alimentation:
 - 4,8 à 6 Vcc via 4 piles ou accus AA (voir articles conseillés)
- Motoréducteurs:
 - vitesse de rotation: 90 tr/min
 - broches utilisées: P19 et P20
- Modules et interfaces intégrés:
 - 2 x modules suiveurs de lignes (via broches P1 et P2)
 - 1 x buzzer (via broche P0)
 - 4 x LEDs ZIP RGB (via broche P8)
 - 1 x détecteur US HC-SR04 (via broches P13 et P14)
 - 2 x sorties servo (P15 et P16)
- 2 roues avec pneus en caoutchouc de $\varnothing 67 \times 11,75$ mm
- Inverseur marche-arrêt
- Dimensions: 111 x 90 x 67 mm

Référence Kitronik: [5683](#)

Compatible micro:bit V1 et V2

Ressources

- [Exemples et guides d'utilisations](#)
- [Dimensions des roues](#)
- [Fiche technique](#)