

# Module RoboHAT2

Code : 37970

4tronix

---

Module RoboHAT2 prévu pour piloter deux moteurs CC jusqu'à 3,5 A par canal depuis une carte Raspberry Pi.

27,42 €<sub>HT</sub>

**32,90 €** <sub>TTC</sub>

dont 0,02 € d'éco-part

## Description

### Présentation et fonctionnalités :

Module RoboHAT2 prévu pour piloter deux moteurs CC jusqu'à 3,5 A par canal depuis une carte Raspberry Pi.

### Programmation et communication :

Une documentation universelle pour les HATs RoboHAT est disponible sur le [blog de 4tronix](#).

Cette carte nécessite l'installation d'une librairie Python disponible en téléchargement (voir fiche technique).

### Connectique :

Le RoboHAT2 s'enfiche directement sur le port GPIO d'une carte Raspberry Pi.

Les moteurs se connectent sur des borniers à vis.

### Contenu :

- 1 x RoboHAT2
- 2 x entretoises de fixation
- 4 x vis

### Remarques :

**L'ajout de 4 entretoises est recommandé pour éviter un contact avec les broches PoE (voir articles conseillés).**

**L'utilisation de cette carte nécessite une alimentation externe pour les moteurs et la carte Raspberry. Cette dernière ne doit pas être alimentée par une autre source.**

**Un HAT économique RoboHAT2 Lite prévu pour piloter 2 moteurs jusqu'à 11 Vcc/1 A est [également disponible](#).**

## Caractéristiques :

- Alimentation à prévoir :
  - 7 à 25 Vcc sur bornier à vis
  - 7 à 25 Vcc sur connecteur 5,5 x 2,1 mm
- Driver DRV8833
- Sorties moteurs : 2 x 3,5 A maxi
- Interfaces :
  - 2 x borniers à vis pour 2 moteurs CC
  - 4 x sorties digitales (niveau logique: 5 Vcc) sur connecteur 3 broches ( GND, Vcc, Signal)
  - 6 x entrées digitales (niveau logique: 5 Vcc) sur connecteur 3 broches ( GND, Vcc, Signal)
  - 1 x interface I2C sur connecteur 6 broches femelles
  - 1 x interface pour capteur de distance [HC-SR04](#)
- Compatibilité : Raspberry Pi 2B, 3B, 3B+ et 4B

Référence 4tronix : [RoboHAT2](#)

## Ressources

- [Fiche technique](#)

