

Robot 3pi+ 32U4 OLED 4975

Code : 38628

Pololu

Le robot Pololu 3pi+ 32U4 OLED est une plateforme robotique compacte et programmable basée sur un microcontrôleur ATmega32U4.

141,50 €_{HT}

169,80 €_{TTC}

Description

Présentation et fonctionnalités :

Le robot Pololu 3pi+ 32U4 OLED est une plateforme robotique compacte et programmable basée sur un microcontrôleur ATmega32U4.

Ce robot comprend de nombreuses fonctionnalités :

- encodeurs à double quadrature pour connaître la vitesse et le sens de rotation des moteurs
- des suiveurs de ligne
- des capteurs de collision frontaux
- un capteur IMU : accéléromètre, magnétomètre et gyroscope
- six LEDs RGB
- un afficheur OLED

Ce robot est mis en mouvement par 2 motoréducteurs à pignonnerie métallique 30:1.

Programmation et communication :

Le microcontrôleur ATmega32U4 se programme avec l'IDE Arduino via le port micro-USB (cordon à prévoir)

Des exemples sont disponibles sur le [Github de Pololu](#).

Connectique :

Ce robot s'alimente avec 4 piles ou 4 accus AAA (non inclus) ou via l'embase micro-USB.

Des rangées de pastilles à souder donnent accès aux E/S du microcontrôleur.

Contenu :

- 1 x Pololu 3pi+ 32U4 OLED
- 2 x supports moteurs de rechange

Remarque :

Certaines des E/S accessibles sont utilisées par les modules ou capteurs intégrés au châssis, voir le [brochage](#).

Caractéristiques :

- Alimentation :
 - via le port USB Type-C
 - via 4 accus ou piles AAA (non inclus)
- Microcontrôleur : ATmega32U4 à 16 MHz
- Mémoire RAM : 2560 octets
- Mémoire EEPROM : 32 kB
- Afficheur OLED 128 x 64 pixels
- Motoréducteurs 30:1 avec encodeurs
- Vitesse maxi : 1,5 m/s
- Circuit gyroscope, accéléromètre et boussole
- LEDs RGB
- Capteurs :
 - de collision frontale
 - suiveurs de ligne
- Interfaces d'expansion
- Boutons-poussoirs configurables
- Buzzer
- Dimensions : 97 x 96 x 36 mm
- Poids : 100 g

Référence Pololu : [3+ 32U4 Robot 30:1](#)

Ressources

- [Librairie et exemples de codes](#) (Arduino)
- [Documentation librairie Arduino](#)
- [Pilotes pour Windows](#)
- [Brochage](#)
- [Schéma](#)
- [Dimensions](#)