

# Capteur 6 DoF UART SEN0386

Code : 38747

DFRobot

---

Module composé d'un gyroscope 3 axes et d'un accéléromètre 3 axes de haute précision combinés à un processeur déterminant l'altitude en temps réel suivant l'algorithme de filtre de Kalman.

24,58 €<sub>HT</sub>

**29,50 €<sub>TTC</sub>**

dont 0,02 € d'éco-part

## Description

### Présentation et fonctionnalités :

Module composé d'un gyroscope 3 axes et d'un accéléromètre 3 axes de haute précision combinés à un processeur déterminant l'altitude en temps réel suivant l'algorithme de filtre de Kalman.

### Programmation et communication :

Ce capteur communique via une liaison UART avec une [carte compatible Arduino](#).

Un guide d'utilisation avec une librairie et des exemples de programmes pour l'IDE Arduino est disponible en [fiche technique](#).

### Connectique :

L'interface UART et l'alimentation sont accessibles sur une embase avec 4 broches mâles au pas de 2,54 mm (cordon vers fiches femelles inclus).

### Contenu :

- 1 x capteur 6 DoF UART
- 1 x cordon 4 fiches femelles

## Caractéristiques:

- Alimentation : 3,3 à 5 Vcc
- Consommation : < 40 mA
- Interface : UART
- Plages de mesure :
  - accéléromètre :  $\pm 2$ ,  $\pm 4$ ,  $\pm 8$  ou  $\pm 16$  g
  - gyroscope :  $\pm 125$ ,  $\pm 250$ ,  $\pm 500$ ,  $\pm 1000$  ou  $\pm 2000$  °/s
- Dimensions : 51,3 x 36 x 10 mm

Référence DFRobot : [SEN0386](#)

## Ressources

- [Fiche technique](#)
- [Librairie WT61PC](#)