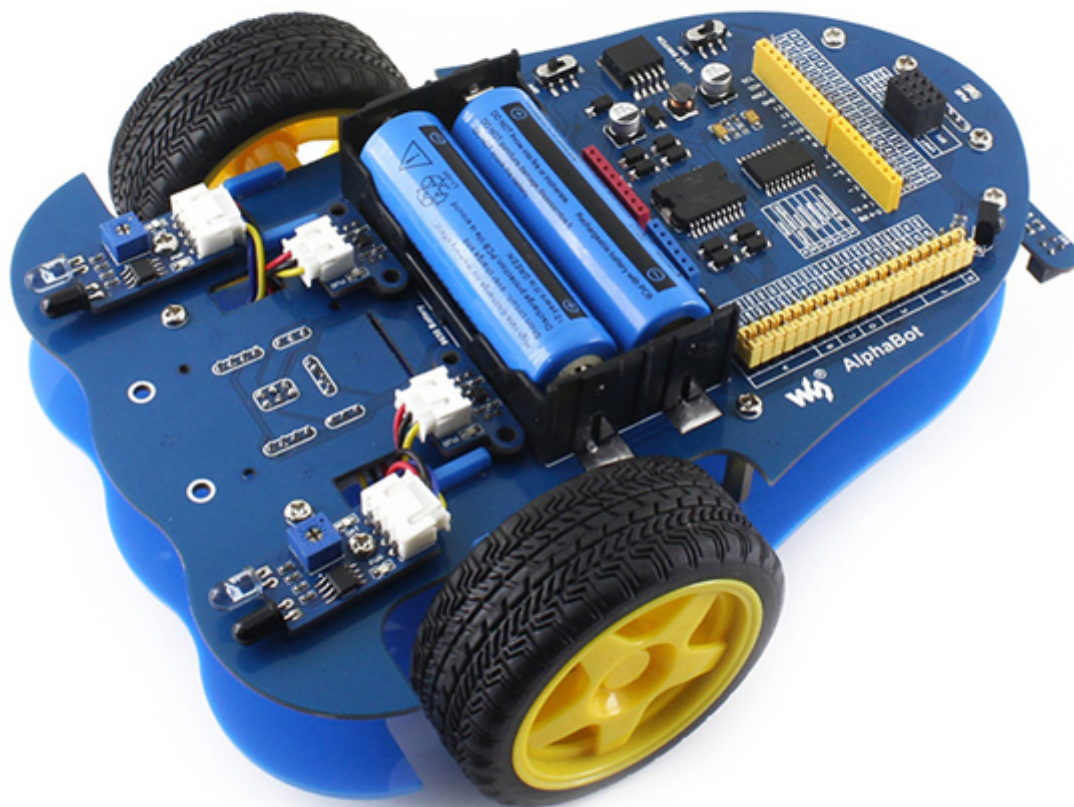


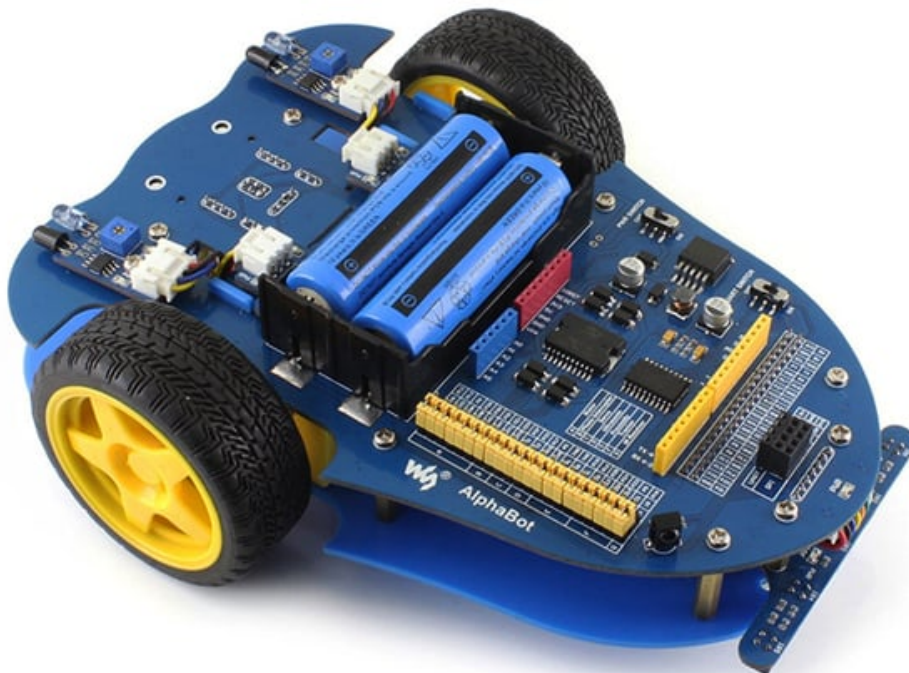
Alphabot piattaforma robotica - in kit

Prezzo: 63.93 €

Tasse: 14.07 €

Prezzo totale (con tasse): 78.00 €





AlphaBot è una piattaforma di sviluppo robotica che può essere gestita con Raspberry Pi e Arduino. È composta da una base, sulla quale sono montati motori e ball caster e da una scheda madre dotata di connettori per l'inserimento di Arduino e Raspberry Pi, chip driver per motori DC e passo passo, un chip di acquisizione AD a 10 bit che permette a Raspberry Pi di utilizzare sensori analogici, rilevatore di ostacoli a infrarossi, fotointerruttori a forcella per misurare la velocità dei motori, modulo sensore per inseguimento linea, un regolatore di tensione a 5V, LED di stato, ricevitore IR per controllare il robot tramite telecomando IR (incluso), porta batteria per 2 batterie tipo 18650 (non comprese). Inoltre è predisposto per l'inserimento dei seguenti prodotti (non compresi): shield per Arduino, modulo bluetooth, modulo ricetrasmittitore a 2,4 GHz NRF24L01, modulo ultrasuoni e servo RC. Dimensioni (mm): 210x150x70, peso: 556 grammi. Particolarmente indicato per chi vuole realizzare un robot con ruote in modo semplice, rapido e senza troppi cavi di collegamento volanti. **La confezione comprende:** la scheda madre, la base, due ruote, un ball caster, due motoriduttori con rotella per la velocità, due fotointerruttori a forcella, due sensori IR per rilevamento ostacoli, un modulo per il rilevamento linea, un telecomando IR, viti e distanziali.

Rilevatore di ostacoli ad Ultrasuoni

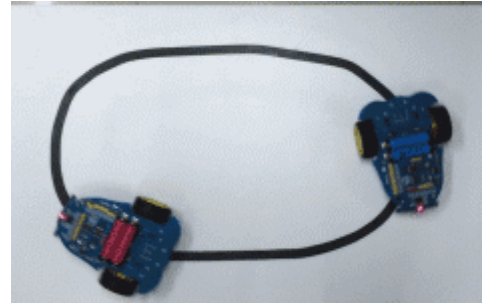
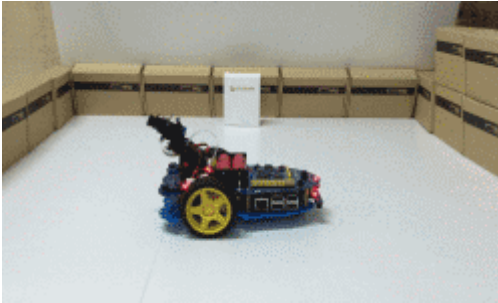
Rilevatore di ostacoli con Infrarossi



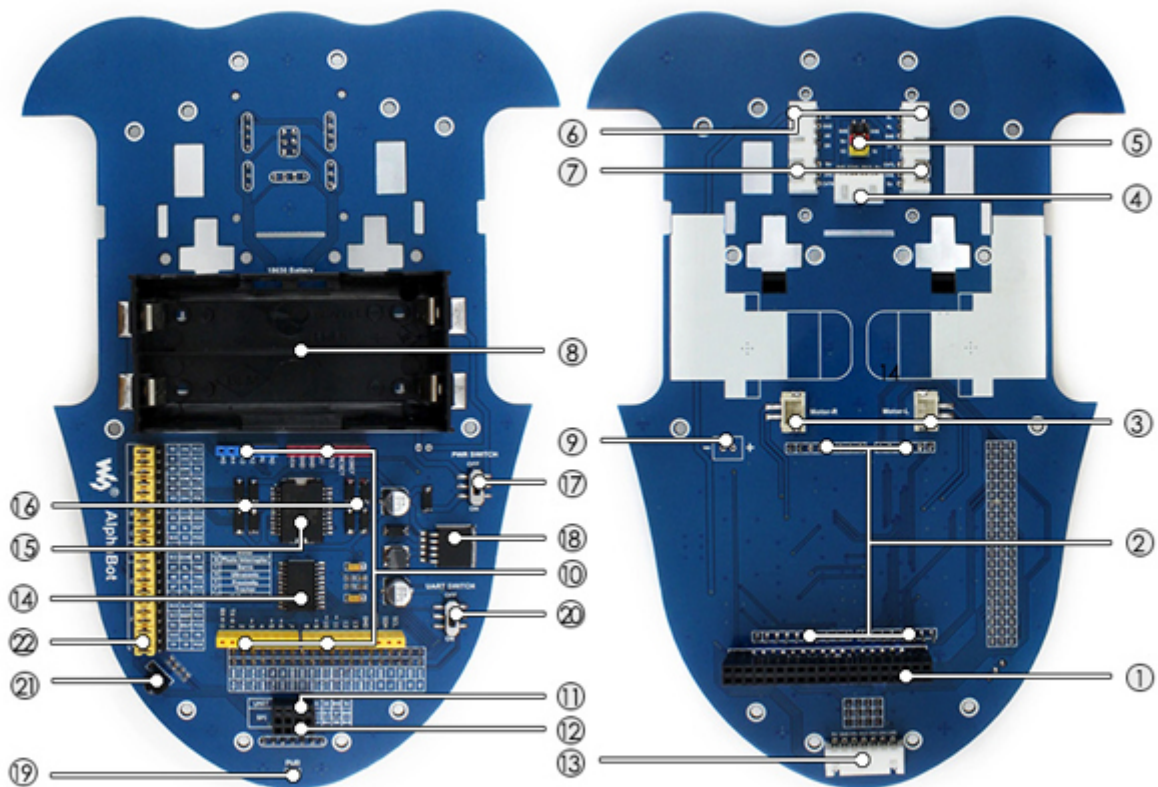
Telecamera con pan Tilt



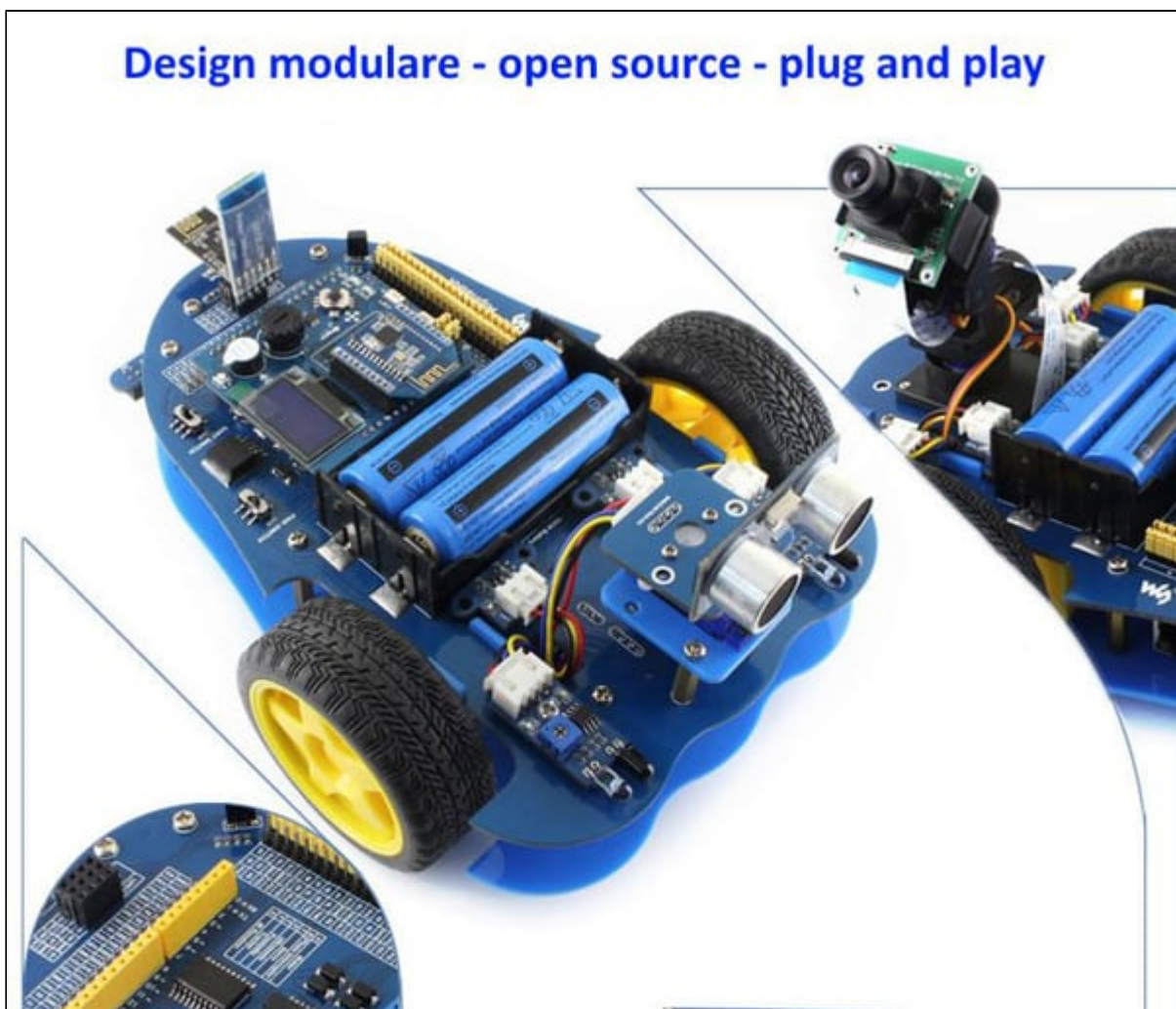
Inseguitore di linea



Caratteristiche tecniche



1. Connettore per l'inserimento di Raspberry Pi
2. Connettore per l'inserimento di Arduino
3. Connettore per il collegamento dei motori
4. Connettore per il collegamento del modulo ultrasuoni
5. Connettore per il collegamento dei Servo RC
6. Connettore per il collegamento del modulo rilevatore di ostacoli
7. Connettore per il collegamento del modulo misuratore di velocità
8. Porta batteria per 2 batterie tipo 18650
9. Piazzole per saldare un connettore al quale collegare un'alimentazione esterna
10. Connettore per l'inserimento di uno shield per Arduino
11. Interfaccia UART interface: per collegare il modulo Bluetooth, per controllare il robot remoto tramite Bluetooth
12. Interfaccia SPI: per il collegamento del modulo wireless NRF24L01
13. Connettore per il collegamento del modulo inseguimento linea
14. TLC1543: chip di acquisizione AD 10-bit, permette a Raspberry Pi di utilizzare sensori analogici
15. Chip LM298P: driver doppio full bridge per motori DC e passo passo, corrente di picco in uscita per canale: 2 A
16. Anti-reverse diode
17. Interruttore di alimentazione
18. Regolatore di tensione 5 V LM2596
19. LED di stato alimentazione
20. Interruttore UART: per attivare/disattivare la comunicazione seriale tra Raspberry Pi e Arduino
21. Ricevitore IR: permette di controllare il robot tramite un telecomando IR
22. Interruttore di selezione Raspberry Pi / Arduino: permette di selezionare Raspberry Pi o Arduino per controllare il robot



- [Wiki](#)
- App: - [Android](#) - [iOS](#)
- [Supporto per sensore ultrasuoni \(da realizzare con una stampante 3D\)](#)