

# MODULO BUSSOLA CON COMPENSAZIONE DEL TILT

Prezzo: 0.00 €

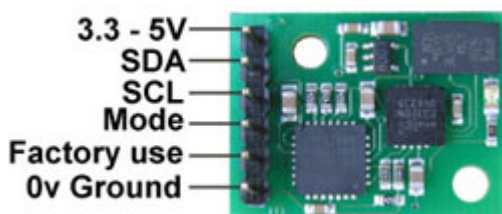
Tasse: 0.00 €

Prezzo totale (con tasse): 0.00 €

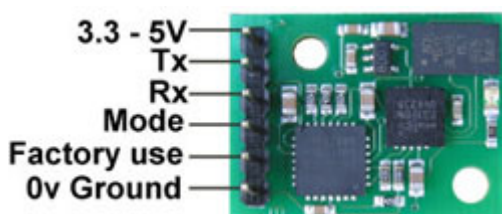


Modulo studiato appositamente come aiuto alla navigazione del vostro robot, impiega un magnetometro a 3 assi, un accelerometro a 3 assi e un microcontrollore a 16-bit per eliminare gli errori causati dall'inclinazione (Tilt) del PCB. L'uscita dei tre sensori di misura x, y e z insieme al [beccheggio e rollio](#) sono utilizzati per calcolare la direzione. La bussola può essere controllata tramite I2C, Seriale o PWM.

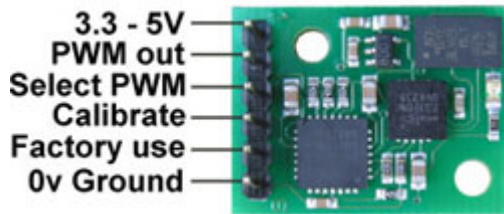
## MODE SELECTION



Per accedere alla modalità di funzionamento I2C rimuovere tutti i ponticelli.



Per accedere alla modalità di funzionamento Seriale collegare il pin "Mode" a massa.



Per accedere alla modalità di funzionamento PWM collegare il pin "PWM" a massa.

### *SPECIFICHE TECNICHE*

- **Alimentazione:** da 3,3 a 5 V
- **Consumo:** circa 25 mA
- **Risoluzione:** 0,1°
- **Accuratezza:** orizzontale, 3-4 gradi.
- **Accuratezza:** Tilted a + / - 60 gradi, 4-5 gradi
- **Output 1:** I2C Interface, SMBUS compatible, 0-255 and 0-3599 , 100khz
- **Output 2:** Serial port, 9600 baud, no parity, 2 stop bits and 3.3v-5v signal levels
- **Output 3:** Timing Pulse 1mS to 37mS in 0.1mS increments
- **Dimensioni:** 24 mm x 18 mm

### *DOCUMENTAZIONE E LINK UTILI*

- [Esempi](#) di utilizzo con una vasta gamma di microcontrollori.