

MODULO BUSSOLA CON COMPENSAZIONE DEL TILT

Prezzo: 36.07 €

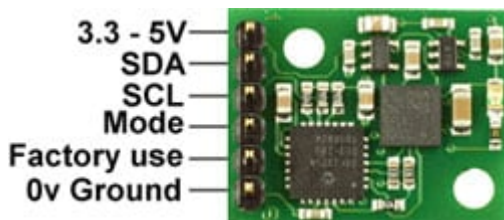
Tasse: 7.93 €

Prezzo totale (con tasse): 44.00 €

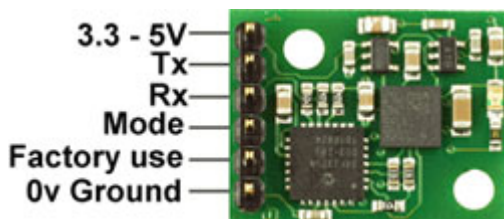


Modulo studiato appositamente come aiuto alla navigazione del vostro robot, impiega un magnetometro a 3 assi, un accelerometro a 3 assi e un microcontrollore a 16-bit per eliminare gli errori causati dall'inclinazione (Tilt) del PCB. L'uscita dei tre sensori di misura x, y e z insieme al [beccheggio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

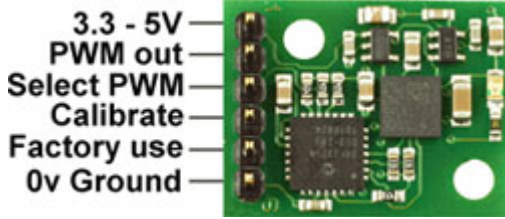
MODE SELECTION



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, 0,5%
- **Accuratezza:** Tilted a + / - 60°, 1%
- **Output 1:** I2C Interface, SMBUS compatibile, 0-255 and 0-3599 , 100 kHz
- **Output 2:** Serial port, 9600 baud, no parity, 2 stop bits and 3,3 V-5 V signal levels
- **Output 3:** Timing Pulse 1ms to 37ms in 0,1ms increments
- **Dimensioni:** 24,15 mm x 18,30 mm

DOCUMENTAZIONE E LINK UTILI

- [Technical Data](#)
- [Compass FAQ](#)
- [Examples](#)

ESEMPIO CON ARDUINO

Download the [ARDUINO_CMPS10.ino](#) file

