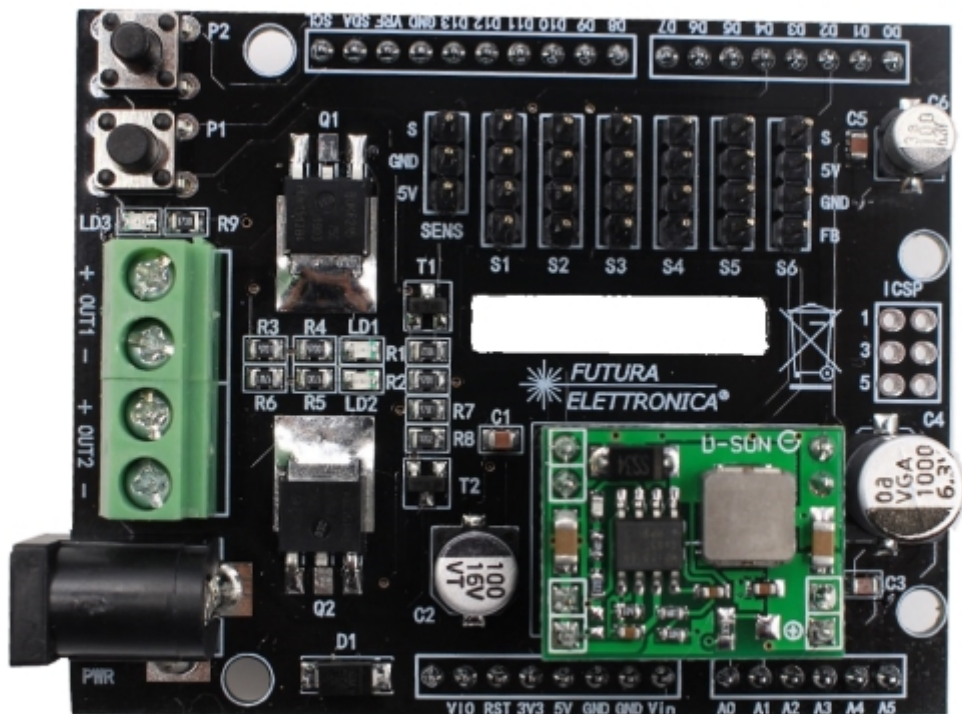


Shield Arduino controllo Servo RC

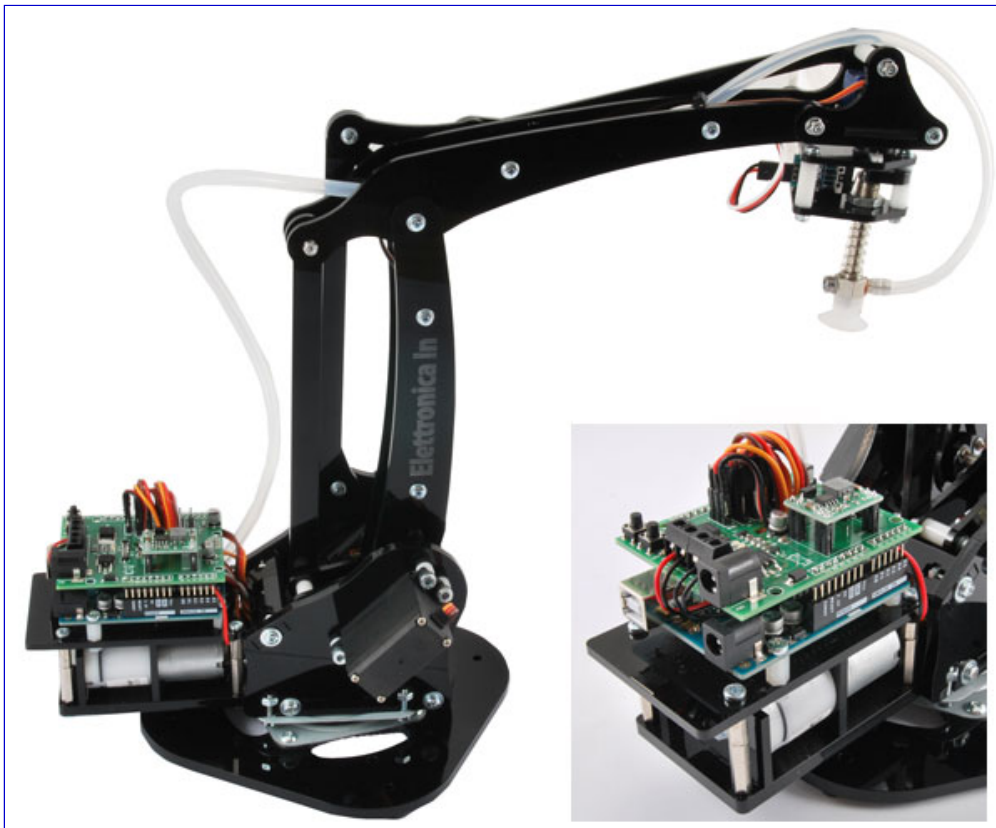
Prezzo: 24.18 €

Tasse: 5.32 €

Prezzo totale (con tasse): 29.50 €



Shield per Arduino/Fishino UNO che permette di controllare fino a sei servi RC tradizionali a 3 pin (+5V / - / PWM) e con feedback a 4 pin (+5V / - / PWM / Feedback). Dispone inoltre di un alimentatore da 5 volt 3 A basato sul chip WP1584, due uscite di potenza a MOSFET con LED di stato, 1 ingresso digitale e due pulsanti per sviluppi futuri (I/O D7 e D8 di Arduino). L'alimentatore a bordo dello shield fornisce tutta la corrente che i servocomandi da 13 kg/cm richiedono per funzionare. I connettori per i servo sono formati da un pin-strip a 4 poli, la cui piedinatura rispecchia lo standard adottato dai servocomandi con feedback. Lo shield non prende quindi alimentazione da Arduino (infatti nessuno dei pin di alimentazione di quest'ultima scheda è collegato), ma da un jack DC separato a bordo, che nello schema elettrico è siglato PWR; l'alimentazione d'ingresso passata attraverso il diodo di protezione dall'inversione di polarità viene filtrata e stabilizzata a 5 volt.

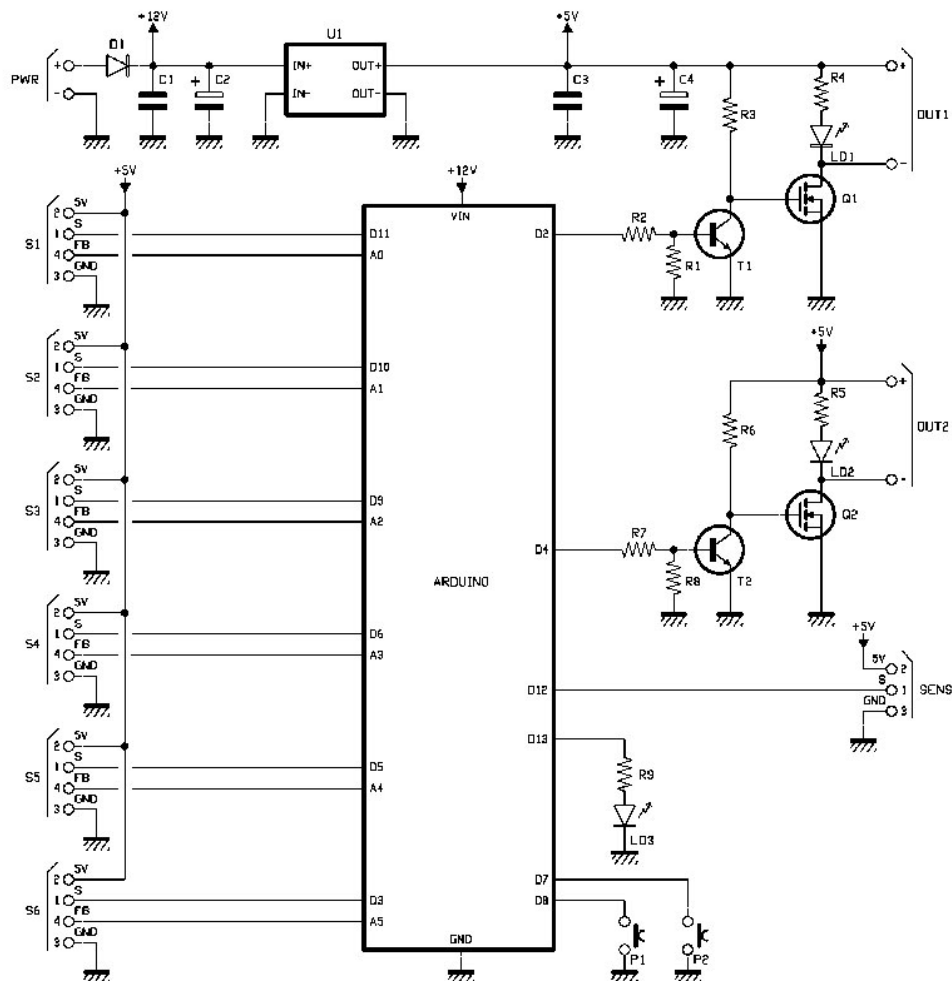


per maggiori informazioni sul Braccio Robotico [clicca qui](#)

Specifiche tecniche

- **Alimentazione esterna:** 12 VDC separata da Arduino
- **Regolazione interna:** 5 VDC – 3 A
- **Uscite di potenza:** 2 con LED di segnalazione
- **Corrente uscite di potenza (OUT1 e OUT2):** 1 A
- **Uscite per servocomandi (da S1 a S6):** 6
- **Ingressi digitali (SENS):** 1
- **Pulsanti per futuri sviluppi (P1 e P2):** 2

[Schema Elettrico \(clicca sull'immagine per ingrandire\)](#)



Documentazione e link utili

- [SKETCH](#)

Sketch preparato ad-hoc e con spiegazioni su come impostarne i parametri allo scopo di far eseguire al braccio i movimenti desiderati.

Il firmware comprende una serie di sezioni che descrivono il movimento, inteso come rotazione del servo e tempo impiegato ad ottenerla, una per ciascuno dei 6 servo che lo shield può gestire.

Per realizzare una sequenza, basta quindi personalizzare tali parametri e allo scopo ricordate che bisogna far compiere i movimenti fino all'angolazione desiderata per ciascun servo, registrare l'angolazione, quindi collegare Arduino a PC, editare parametri dello sketch, quindi ricaricare lo sketch e far eseguire in loop.

- [LIBRERIA](#)