

راهنمای اجزا برد الکترونیکی : گیرنده بی سیم کنترل ربات – مناسب ربات های زمینی و تانک

این ماژول گیرنده بی سیم ویژه ی ربات های زمینی و تانک های کنترلی طراحی شده و به شما امکان می دهد موتورهای قدرتمند را با دقت و پایداری بالا کنترل کنید.

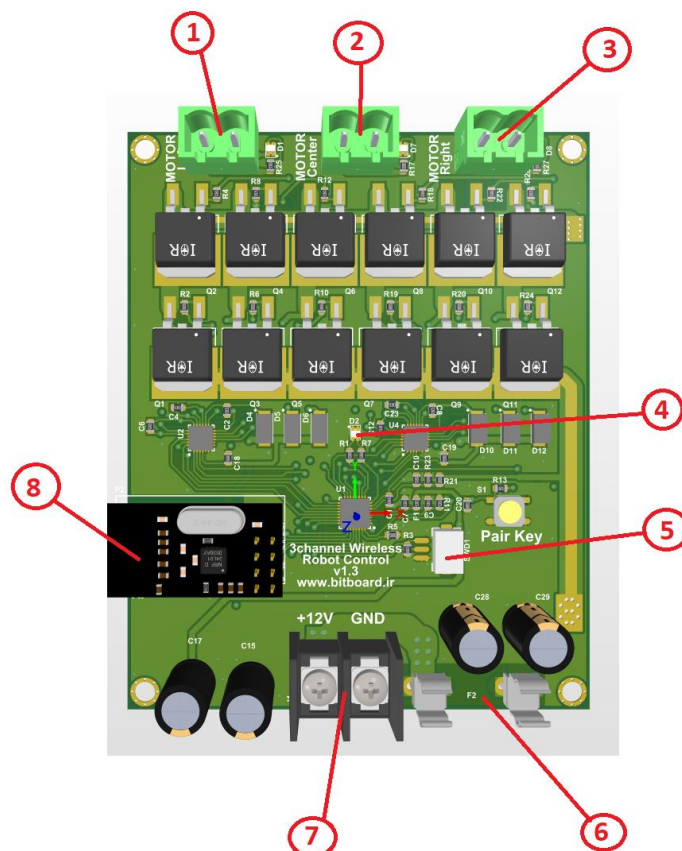
مناسب برای ساخت:

ربات های زمینی کنترلی

تانک های کنترلی

پروژه های دانشجویی و رباتیک آموزشی

عنوان	مشخصات
تراشه رادیویی	NRF24L01+
امکان جفت سازی با رادیو کنترل	دارد
توان درایو موتور	موتور DC تا ۱۰ آمپر
ولتاژ ورودی	10 تا 16 ولت (باتری یا آداپتور)
محافظت ورودی	فیوز 4-8 آمپر در ورودی تغذیه
خروجی موتور	سه کانال مستقل برای کنترل جهت و سرعت موتور DC



راهنمای اتصالات و اجزای برد کنترلر ربات زمینی :

- 1- موتور سمت چپ
- 2- موتور جک یا چکش یا ...
- 3- موتور سمت راست
- 4- چراغ LED نشان دهنده وضعیت اتصال
- 5- سوکت پروگرام میکروکنترلر (مخصوص افراد حرفه ای)
- 6- محل قرارگیری فیوز محافظتی 4-8 آمپر
- 7- سوکت تغذیه ورودی (حتما برای جلوگیری از آسیب برد به پلاریته اتصال باتری توجه شود)
- 8- ماژول رادیویی NRF24L01+

راهنمای جفت کردن رادیو کنترل با گیرنده ربات تانک :

- 1- رادیو کنترل را خاموش کنید
- 2- دکمه جفت سازی را نگه دارید
- 3- رادیو کنترل را روشن کنید
- 4- چراغهای وضعیت باید یکی در میان چشمک بزنند
- 5- همین کار را برای برد گیرنده هم تکرار کنید تا چراغ وضعیت پشت سر هم چشمک بزند.