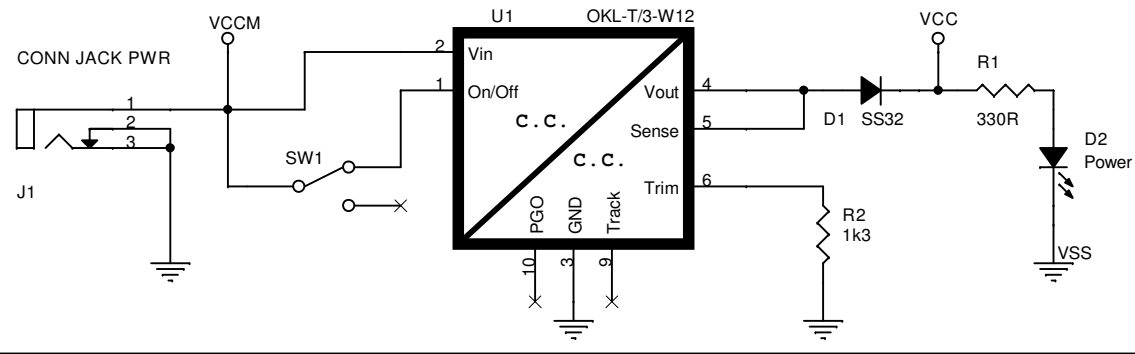
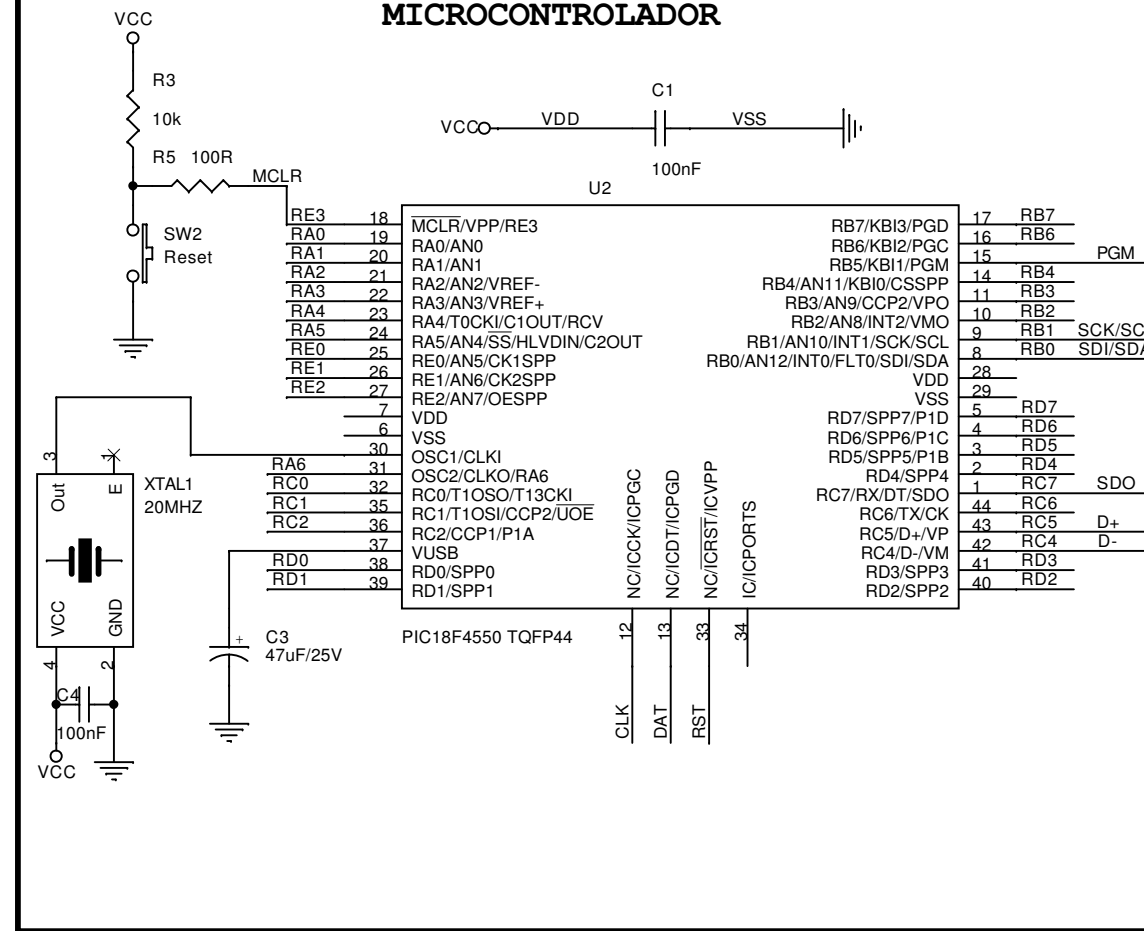


ALIMENTACIÓN

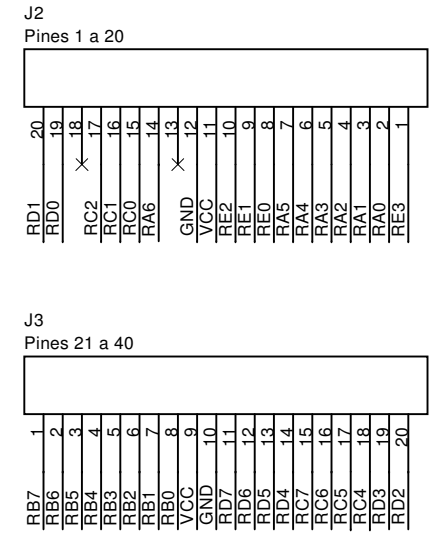
VCCM es la alimentación de los motores.
VCC es la alimentación de la electrónica.



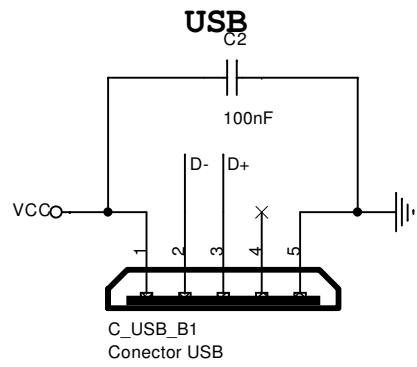
MICROCONTROLADOR



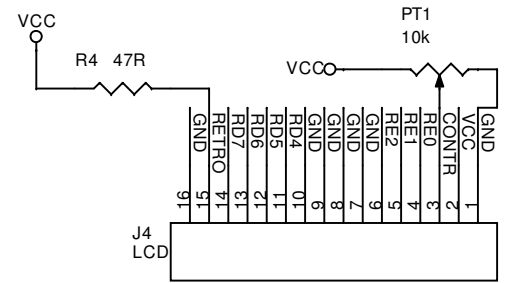
TIRAS DE PINES HEMBRA
Da acceso a todos los pines del PIC, salvo OSC y V USB.



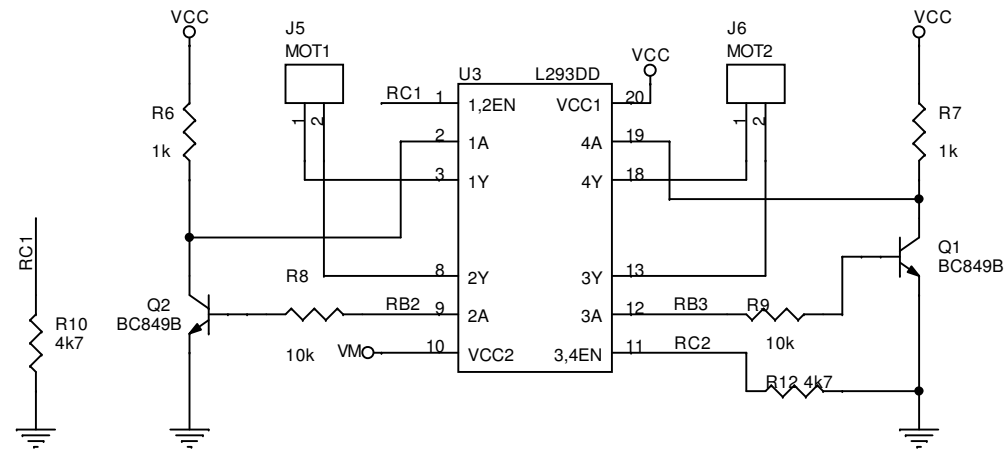
USB



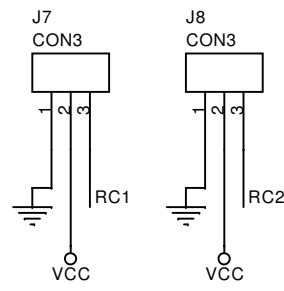
Conector LCD



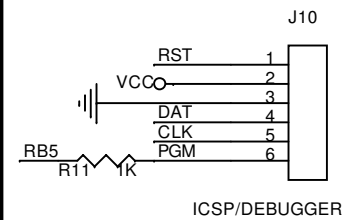
MOTORES DC



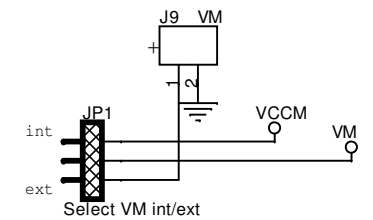
SERVOS



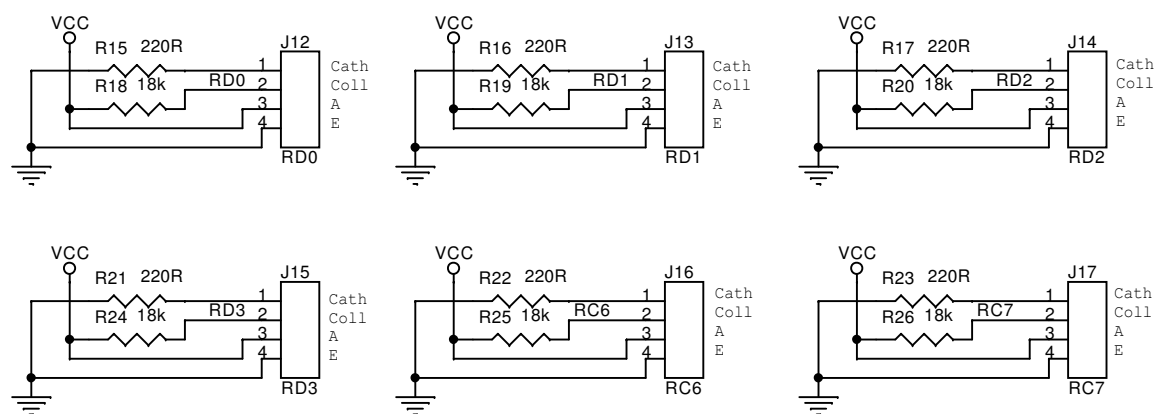
CONECTOR ICSP
Pines en mismo orden que en PICKIT2 y PICKIT3



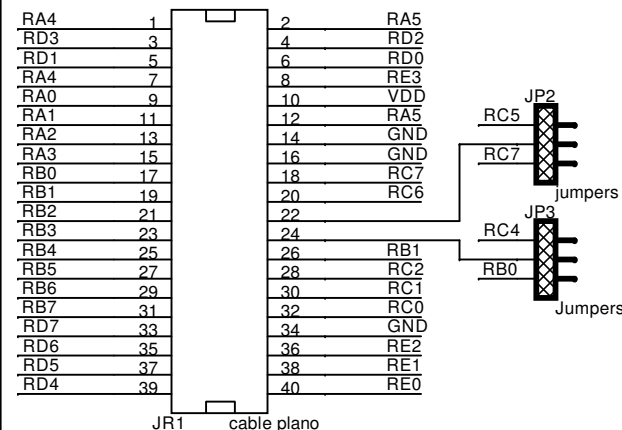
SELECCIÓN ALIMENTACIÓN MOTORES
Jumper de 3 pines que permite seleccionar el valor de VM entre VCCM (alimentación del circuito o interior) y el de una fuente exterior.



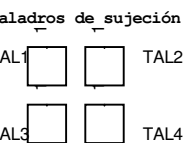
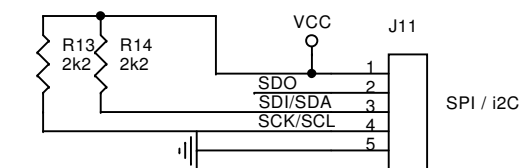
ENTRADAS SENSORES INFRARROJOS



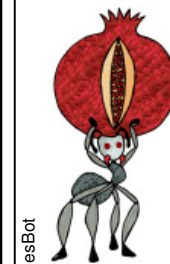
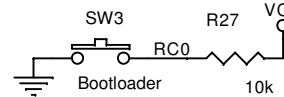
Interface y compatibilidad con MoniBot



COMUNICACIÓN SPI / i2C



PROGRAMACION USB
Mantener pulsado durante Reset o conexión a USB.



| | |
|-----------------|--------------------------------------|
| Centro | I.E.S. Virgen de las Nieves |
| Ciclo Formativo | Desarrollo de Productos Electrónicos |
| Proyecto | www.granabot.es |
| Documento | PROYECTO PLUMA |
| Placa base | PIC18F4550, modelo IM-TPL |
| Fecha | Febrero de 2012 |
| Formato | A3 |