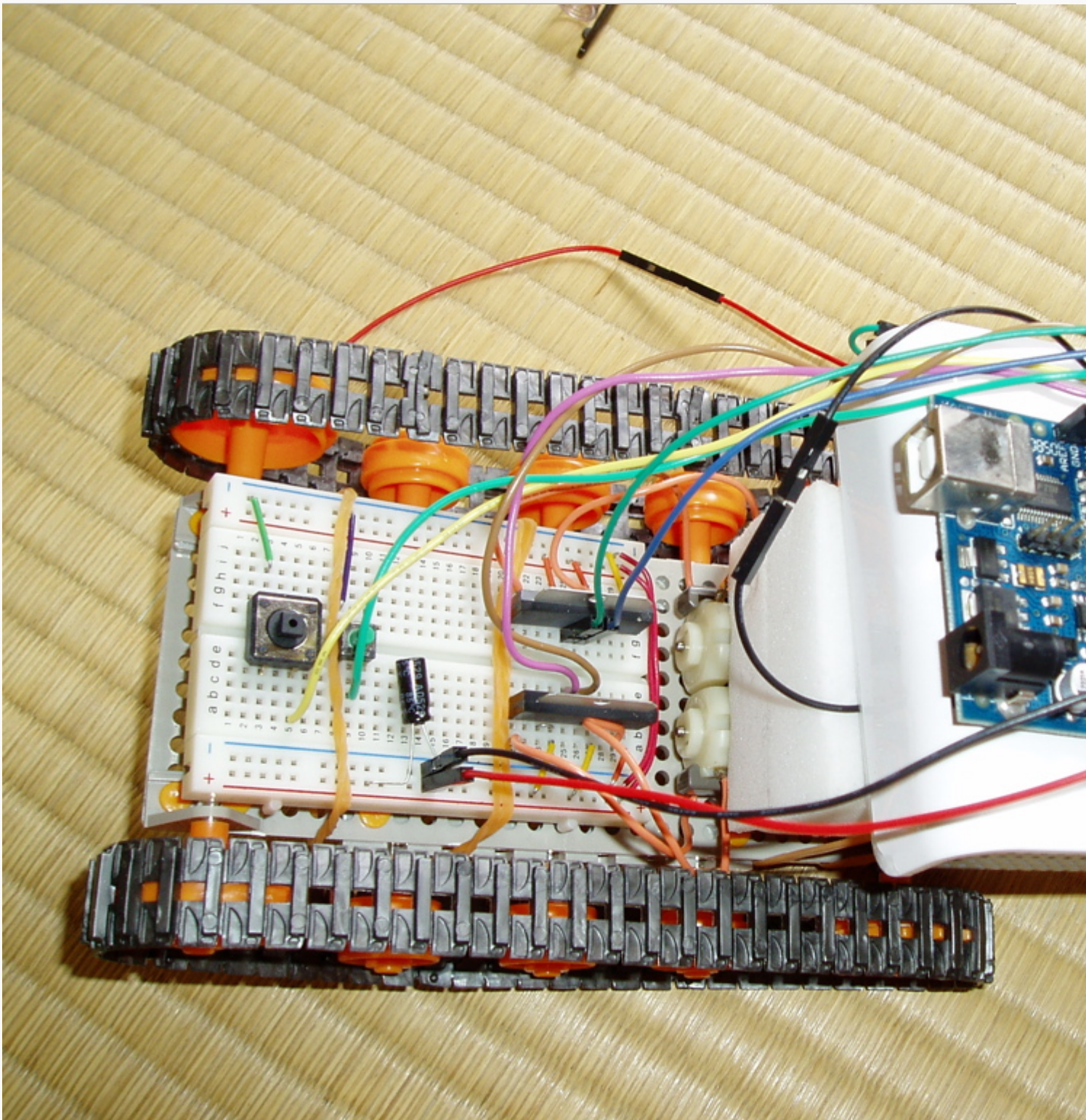


Arduino戦車(未完成)



材料

- [Arduino2009](#)
- [モータードライバTA7291P](#)
- [ダブルギヤボックス](#)
- [トラック&ホイールセット](#)
- [ユニバーサルプレート\(2枚セット\)](#)

消費電流

ダブルギヤボックスに2つ付いているFA130というモーター
<http://www.1999.co.jp/10009013>

適正電圧 (V) 1.5
適正負荷 (トルク・g-cm) 4.0
適正電圧・適正負担荷時の回転数 (r.p.m.) 6,400
適正電圧・適正負担荷時の消費電流 (mA) 500

モーター2個なので1A, 流しすぎたら死ぬ。

電源

- FON2201の内部から+7.5Vを引き出しVinに入れる
- 3.3Vを引き出しTrevaの電源につかう Arduinoも3.3V出せる

FONでインターネット戦車

[ArduinoとFon](#)

『TwitterBotをつくりました。Twitterで操作するロボット。』っていうネタなんだがいつできることやら。

センサー類

- カメラ:Treva
- 距離センサ

未完成メモ

Arduino配線

Arduino	接続先	色
Vin	FON 7.5V	赤
GND	FON	黒
GND	ブレッドボードGND	黒
5V	ブレッドボード5V	赤
0 RX	FON内部	緑
1 TX	FON内部	青
5	モーターA 信号1	青
6	モーターA 信号2	緑
7	ボタンスイッチ1	黄
8	ボタンスイッチ2	緑
9	モーターB 信号1	青
10	モーターB 信号2	緑

モータードライバTA7291Pの配線

1	GND
2	モータ
3	NC(接続しない)
4	+5V
5	PWM信号 Arduino
6	PWM信号 Arduino
7	+5V
8	+5V
9	NC(接続しない)
10	モータ