

Робототехнический контроллер Unicon Board на базе Atmel AVR ATmega32U4 (ARDUINO LEONARDO совместимый)

Робототехнический контроллер на базе Atmel AVR ATmega32U4 (ARDUINO LEONARDO совместимый). Его компактный размер, низкая стоимость и насыщенная функциональность делает его идеальным инструментом для студентов и преподавателей. Предназначен для тех, кто заинтересован в изучении Arduino приложений и языка программирования C / C++ в школах и ВУЗах.

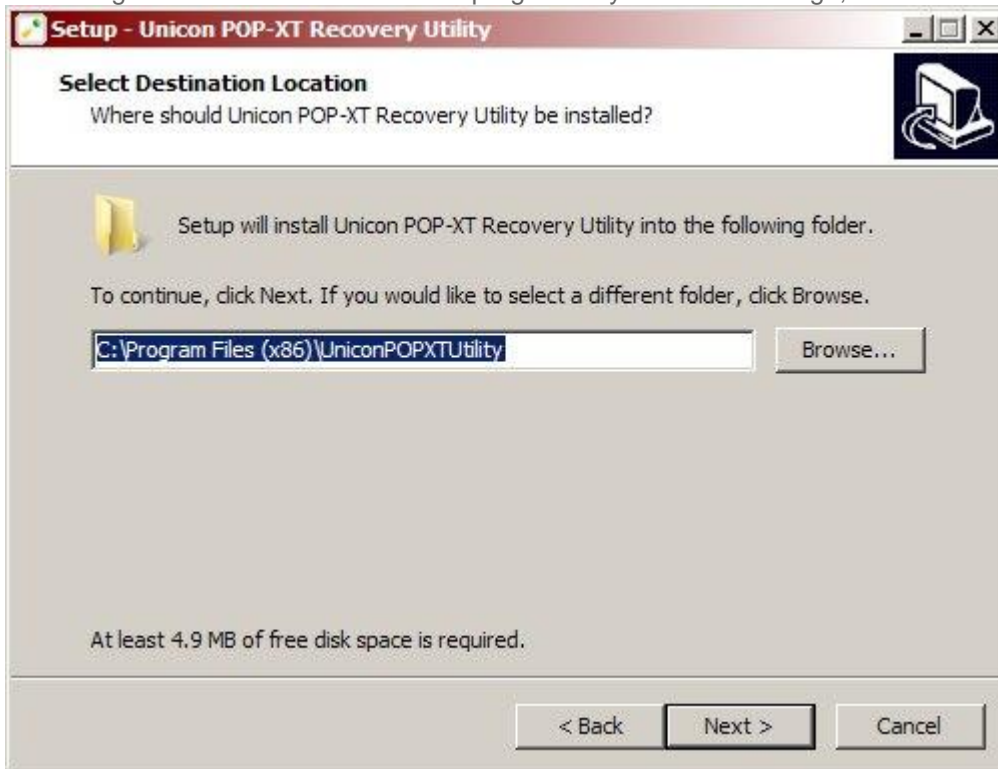
Характеристики:

- микроконтроллер Atmel ATmega32U4
- тактовая частота 16 МГц,
- 10 разрядный АЦП,
- 32 КБ памяти Flash,
- 1 КБ EEPROM,
- 2 КБ ОЗУ;
- клеммная колодка для подключения батарейного отсека.
- поддерживает от 4,8 до 12В постоянного тока
- интерфейс: USB
- 2 канальный драйвер моторов с индикаторами и напряжением от 2.5 до 13.5Vdc.
- 3 выхода для сервомоторов
- возможность ручной регулировки входного напряжения
- кнопка сброса;
- ISP-порт для программирования прошивки с помощью In-System Programming (ISP AVR-Mark II от Atmel)
- Поддержка встроенных графических цветной ЖК-дисплей (модель GLCD-XT продается отдельно).
- 25 портов ввода/выводов 12 и 3-контактными разъемами JST для соединения с датчиками и периферийными устройствами.
- напряжение питание: 5В (50 мА).
- Работа с Arduino 1.0.1 или новее

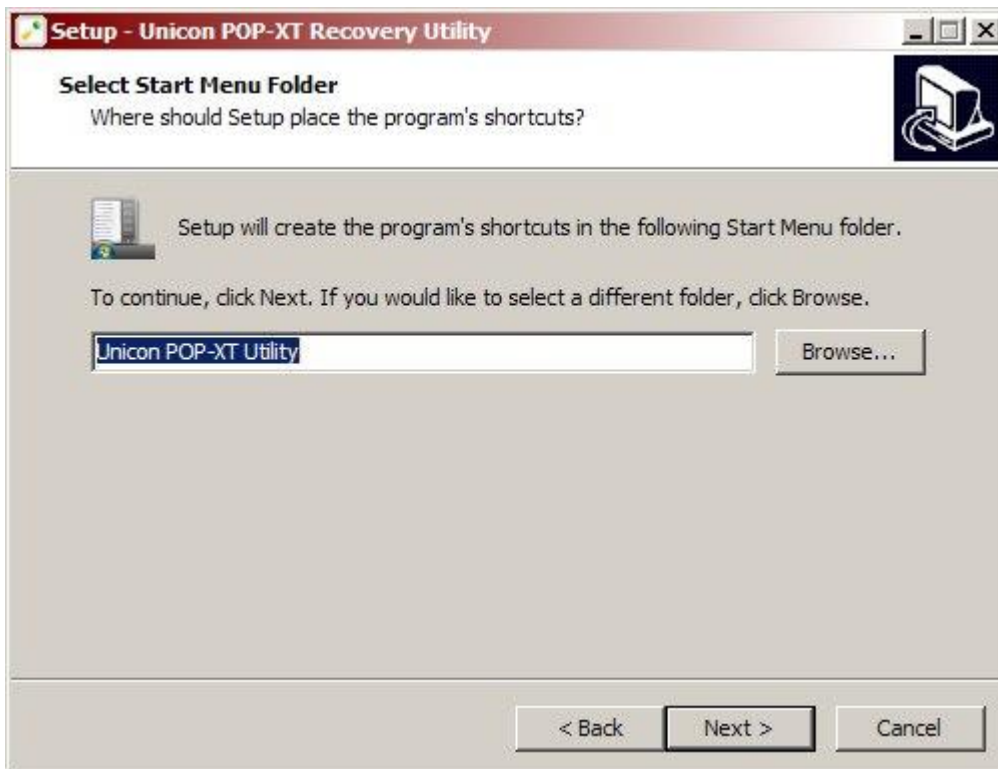
How to solve POP-BOT-XT and Unicon not communicate



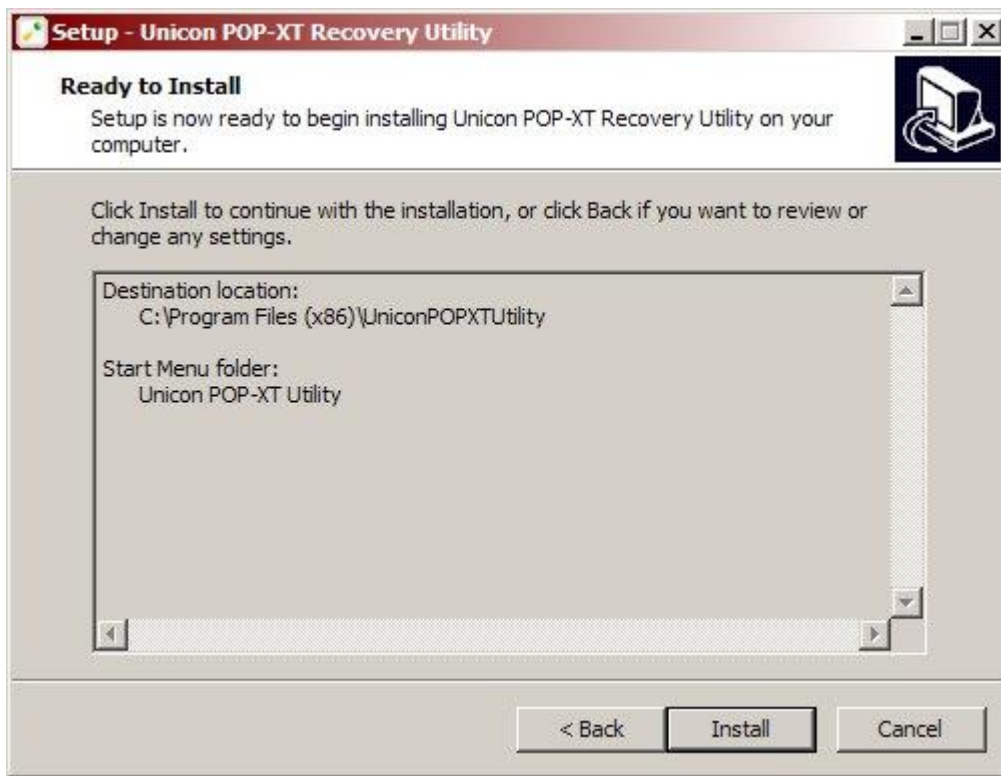
Two. Program asks where to install the program. If you want to change, click Next to proceed.



Three. Program will ask for the location of the Start Menu and click Next to proceed.



4th. Program will display an installation location and click Next.



Five. Program takes seconds to install, the installation program is complete, click Finish to finish the installation.





The process of data recovery.

One. Connect the USB cable to the board POP-BOT XT, then press the OK button, then move the switch turned POWER.



Two. Program will display COMPORT detected at the bottom of the screen as shown.

Three., Press the red button on Master Clear to clear all the fault of the program.

```
avrdude: verifying ...  
avrdude: 4266 bytes of flash verified  
  
avrdude done. Thank you.  
  
OK.
```

4. A screen of the program displays the message shown. Clear that the data and program memory for the new Boot Loader complete.

5th., Press the Yellow Test Motor for testing. Message window will appear as shown. The advent of serial position and the new position is the first position (which will take place in the program).

POP-XT (with GCLCD) | 0. Auto Detect | Quit

COM Port | COM53

1. Test I/O

2. Test Motor

3. Master Clear

```
avrdude: verifying ...  
avrdude: 15426 bytes of flash verified  
  
avrdude done. Thank you.  
  
OK.
```

USB Board listed | COM52

6. A screenshot of the POP-BOT-XT is a message, press the OK button to test the operation of the motor. To see the status of the motor alternates shall be done to restore the POP-BOT-XT to work normally.