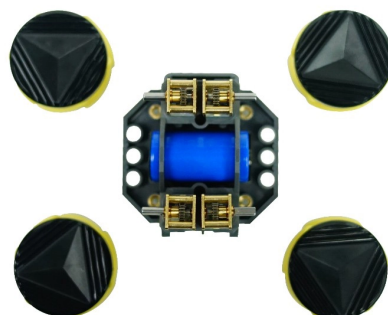
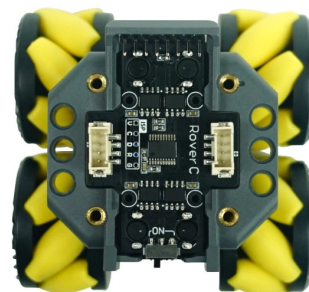
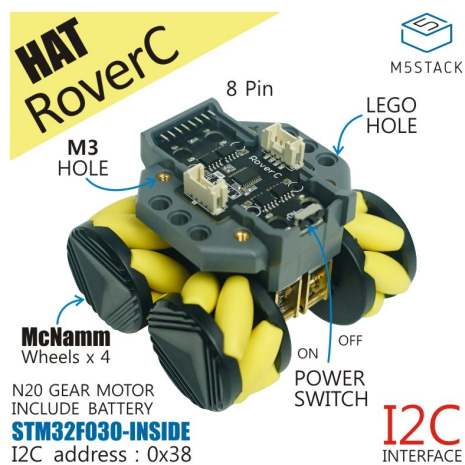


RoverC

SKU:K036



描述

RoverC是一款兼容 M5StickC 的可编程麦克纳姆轮全向移动机器人底座，只需插入 M5StickC 即可启动。主控芯片为 STM32F030F4，4 路 N20 蜗杆减速电机由电机驱动器直驱，带动麦克纳姆轮进行全向移动。此外，提供 2 个兼容 Grove 的 I2C 连接座方便扩展其他模块。底座兼容乐高孔，可以在结构上对其进行拓展。底座的背面装有 18350 (900mAh) 电池，并由独立开关控制，满足小车的动力和续航需求。

产品特性

- I2C 通讯 (0x38)
- 可编程机器人
- 远程控制
- 四路电机驱动器
- 全向移动
- 配备 18350 电池底座
- 运动灵活

包装内容

- 1 x RoverC

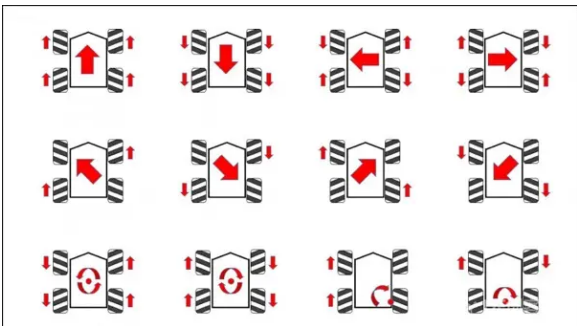
应用场景

- 小型移动式机器人
- 远程遥控
- 智能玩具

规格参数

规格	参数
MCU	STM32F030F4P6
通信协议	I2C:0x38
产品重量	213g
毛重	217g
产品尺寸	75 x 75 x 55mm
包装尺寸	115 x 85 x 65mm

操作说明



管脚映射

M5StickC	G26	G0	5V	GND
RoverC HAT	SCL	SDA	5V	GND
I2C①	SCL	SDA	5V	GND
I2C②	SCL	SDA	5V	GND

软件开发

Arduino

1: 该案例使用 RoverC 和 JoyC, 通过 UDP 通信实现无线控制。 请据你所使用的设备选择下方对应的案例程序。

- [RoverC-Pro & JoyC Remote Control - with M5StickC](#)
- [RoverC-Pro & JoyC Remote Control - with M5StickC-Plus](#)
- 注意：开机后 RoverC 会显示 "M5AP+2 字节 mac 地址" 热点名称，同时 JoyC 会扫描到 RoverC 的 mac 地址名，长按 3 秒 JoyC 上的 M5StickC 的 Home 键，开始扫描小车的热点，即可配对成功。成功配对后屏幕左上角会高亮显示链接图标，同时屏幕显示摇杆数值。左摇杆上下控制前后，左右控制平移，右摇杆左右控制转向。

2: 该案例为 RoverC 单机控制程序，由主控直接控制。请据你所使用的设备选择下方对应的案例程序。

- [RoverC-Pro Example- with M5StickC](#)
- [RoverC-Pro Example- with M5StickC-Plus](#)

UiFlow1

- [RoverC-Pro UiFlow1 文档](#)

通信协议

- 通讯类型：I2C
- I2C 通讯地址: **0x38**
- [RoverC-Pro I2C Protocol](#)

Easyloader

Easyloader	下载链接	备注
RoverC-Pro Easyloader	download	/

相关视频

[RoverC.mp4](#)

版本变更

上市日期	产品变动	备注:
2019.11	首次发售	/
2020.5	电池型号 16340 (750mAh) 变更为 18350 (900mAh)	/

