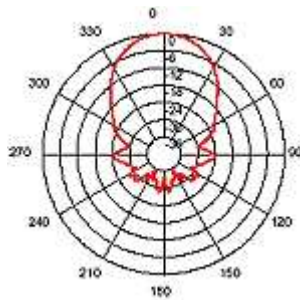


### Télémètre ultrason "MSU05"

Ce petit module, idéalement conçu pour les applications liées à la robotique ludique est capable de déterminer la distance qui le sépare d'un obstacle se présentant devant lui (entre 1 cm et 3 m). Doté de 2 cellules ultrason, son principe de fonctionnement repose sur celui des "sonars".



Il est doté d'une sortie délivrant des impulsions dont la largeur comprise entre 100  $\mu$ s et 18 ms est directement proportionnelle avec la distance de l'obstacle qui est présent devant lui (voir schéma ci-dessous). Il pourra par exemple être très facilement interfacé avec la plupart des microcontrôleurs (programmable en assembleur, en langage "C", en Basic, Pascal...). Pouvant être piloté par la plupart des microcontrôleurs, le capteur "MSU05" est également directement compatible avec la platine optionnelle "Serializer WL™" (voir en bas de page).



#### Caractéristiques techniques:

- Alimentation: + 5 Vcc.
- Consommation: 30 à 50 mA env.
- Angle de détection: 55 ° env.
- Dimensions: 43 x 20 x 17 mm.

Ce module est uniquement prévu pour un usage ludique en intérieur et en milieu résidentiel. Il ne convient pas pour un usage professionnel ou industriel.

Lien : <http://www.robot-electronics.co.uk/htm/emg30.htm>

---

### Module boussole "HMC6352"

Cette petite platine intègre un capteur magnéto résistif "HMC6352" spécialement conçu par Honeywell™ pour la réalisation de boussole électronique.



Doté d'une interface I2C™, ce dernier est prévu pour être alimenté de 2,7 à 5,2 V avec une fréquence d'acquisition de 1 à 20 Hz et une résolution du cap de 0,5 degré (avec une "répétabilité de 1 degré).

Lien : <http://www.sparkfun.com/>