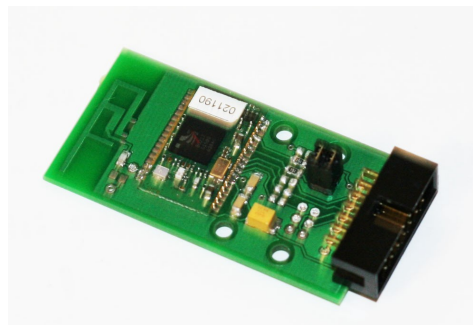


Bluetooth-адаптер OR-BTM111-9.6

Инструкция по эксплуатации



Bluetooth-адаптер OR-BTM111-9.6 предназначен для обеспечения связи между мобильным или стационарным роботом и любым Bluetooth-устройством, которое может выступать в роли головного (например, ПК, Ноутбук, КПК, сотовый телефон). Может выступать как головной контроллер или как подчиненный на шине RoboBus по интерфейсу UART.

Описание устройства

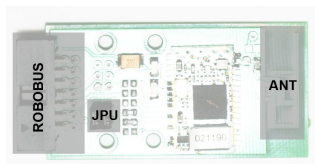
Адаптер реализован на базе bluetooth-модуля BTM-111 компании RainSun, который представляет из себя законченный адаптер Bluetooth \Leftrightarrow TTL_UART за тем исключением, что на нём нет антенны, фильтра по питанию и разъема RoboBus. Именно эти компоненты, а также токоограничивающие защитные резисторы и размещены на печатной плате адаптера кроме самого модуля.

Внимание!!! Для надежной работы модуля нельзя размещать антенну вблизи источников электромагнитных помех или перегораживать её металлическими компонентами (например, размещать в металлическом корпусе робота).

Основные характеристики:

Модуль bluetooth:	<i>RainSun BTM-111-CS-9.6;</i>
Версия bluetooth:	2.0
Скорость обмена:	9.6Кбит/секунду
Габариты модуля:	66 x 30 x 12мм;
Антенна:	На печатной плате (изготовлена по схеме компании MICROCHIP);
Энергопотребление:	Режим ожидания — 0.6мА;
	Подключение — 28мА;
	Передача данных — 46мА;
	Запрос — 80мА;

Расположение и назначение разъемов, перемычек и других компонент:



ANT	Антенна.
ROBOBUS	Разъем интерфейса RoboBus
JPU	Пара перемычек, определяющая режим подключения адаптера к UART'у на шине RoboBus. = - Master, - Slave.