

## 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 головным Bluetooth-устройством (например, ПК, Ноутбук, КПК, сотовый телефон). Адаптер может выступать как головной контроллер или как подчиненный на шине RoboBus по интерфейсу UART.

#### Описание устройства

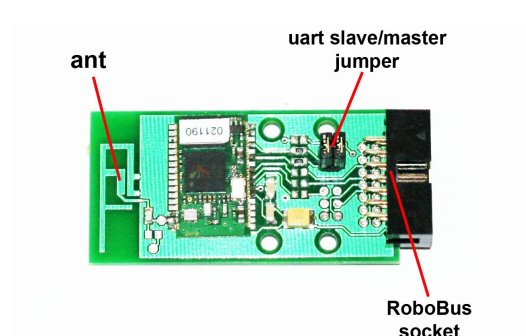
Адаптер реализован на базе bluetooth-модуля BTM-111 компании RainSun, который представляет из себя законченный адаптер Bluetooth  $\Leftrightarrow$  TTL\_UART за исключением антенны, фильтра по питанию и разъема RoboBus.

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

#### Основные характеристики:

Модуль bluetooth:	RainSun BTM-111-CS-9.6
Версия bluetooth:	2.0
Скорость обмена:	9.6 Кбит/секунду
Габариты модуля:	66 x 30 x 12мм
Антенна:	На печатной плате (изготовлена по схеме компании MICROCHIP)
Питание:	Шина RoboBus, линии GND и +3.3V
Энергопотребление:	Режим ожидания — 0.6mA Подключение — 28mA Передача данных — 46mA Запрос — 80mA

#### Расположение и назначение разъемов, перемычек и других компонентов:



Антенна.

Разъем интерфейса RoboBus

Перемычки режима UART'a на шине RoboBus:



Master



Slave