

## Technische Daten:

- Abmessungen: (L x B x H) 136 x 131 x 78 mm
- Gewicht: 544g (mit Akkus und Grafikdisplay)
- Energie: 8 AA Mignon-Akkus mit je 1,2 V
- Bordspannungen: 5 V (stabilisiert) und 9,6 V

## Ausstattung:

- 5 IR-Reflexsensoren zur Distanzmessung
- ATmega128 (16 MHz) als Hauptprozessor
- ATmega88 (16 MHz) als Co-Prozessor zur Motoransteuerung und Distanzmessung
- 8 mehrfarbige LEDs zur Statusanzeige
- 4 Motor-LEDs zur Motorsimulation
- 2 superhelle, weiße LEDs zur Beleuchtung
- 2 Bodensensoren zur Absturzvermeidung
- 2 Sensoren zur Linienverfolgung
- IR Empfänger für IR-Programmierung o.ä.
- 4 Radencodersensoren zur genauen Bestimmung der Raddrehung
- Miniaturlautsprecher für akustische Signale
- Stabile Aluminiumrahmenstruktur für die Antriebssektion
- Antrieb durch zwei Motoren mit 25:1 Getriebe
- ISP-Schnittstelle (In-System-Programmierung)

## Applikationen:

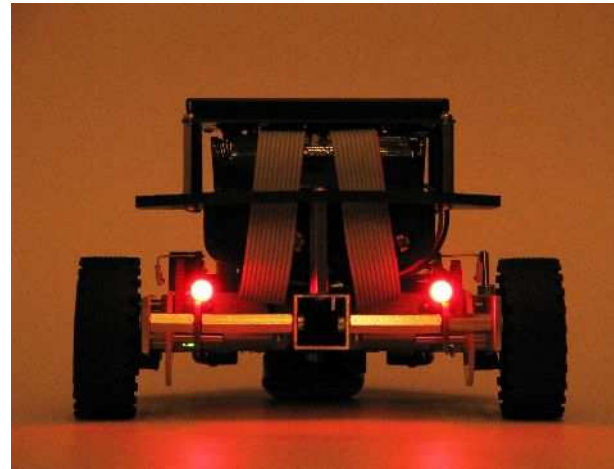
- Verfolgung einer Linie
- Erkennung und Vermeidung von Hindernissen
- Autonomes Fahren im Raum
- Erkennung von Abgründen
- Wandverfolgung
- Unterscheidung von verschiedenen Bodenbelägen
- Verfolgung von Objekten
- Fernsteuerung von TV-Geräten, HiFi-Anlagen

## Features:

- Hauptprozessor mit 128 kByte Flash-Speicher
- Programmierbar in C, C++ und Java (GNU gcc, nanoVM)
- Co-Prozessor mit 8 kByte Flash-Speicher für die Motorregelung (Rad-Encoder-Auswertung und PID Regler) und für die Hinderniserkennung (moduliertes IR Licht, 5 Kanäle)



<http://nibo.nicai-systems.de>



# Roboterbausatz Nibo2

Bauen, Löten, Programmieren,  
Ab die Post!



© nicai-systems

Supporter des Aachener  
Roboterfußball-Teams AllemaniACs



[nibo.nicai-systems.de](http://nibo.nicai-systems.de)

**Roboterbausatz Nibo2 mit Grafikdisplay:**

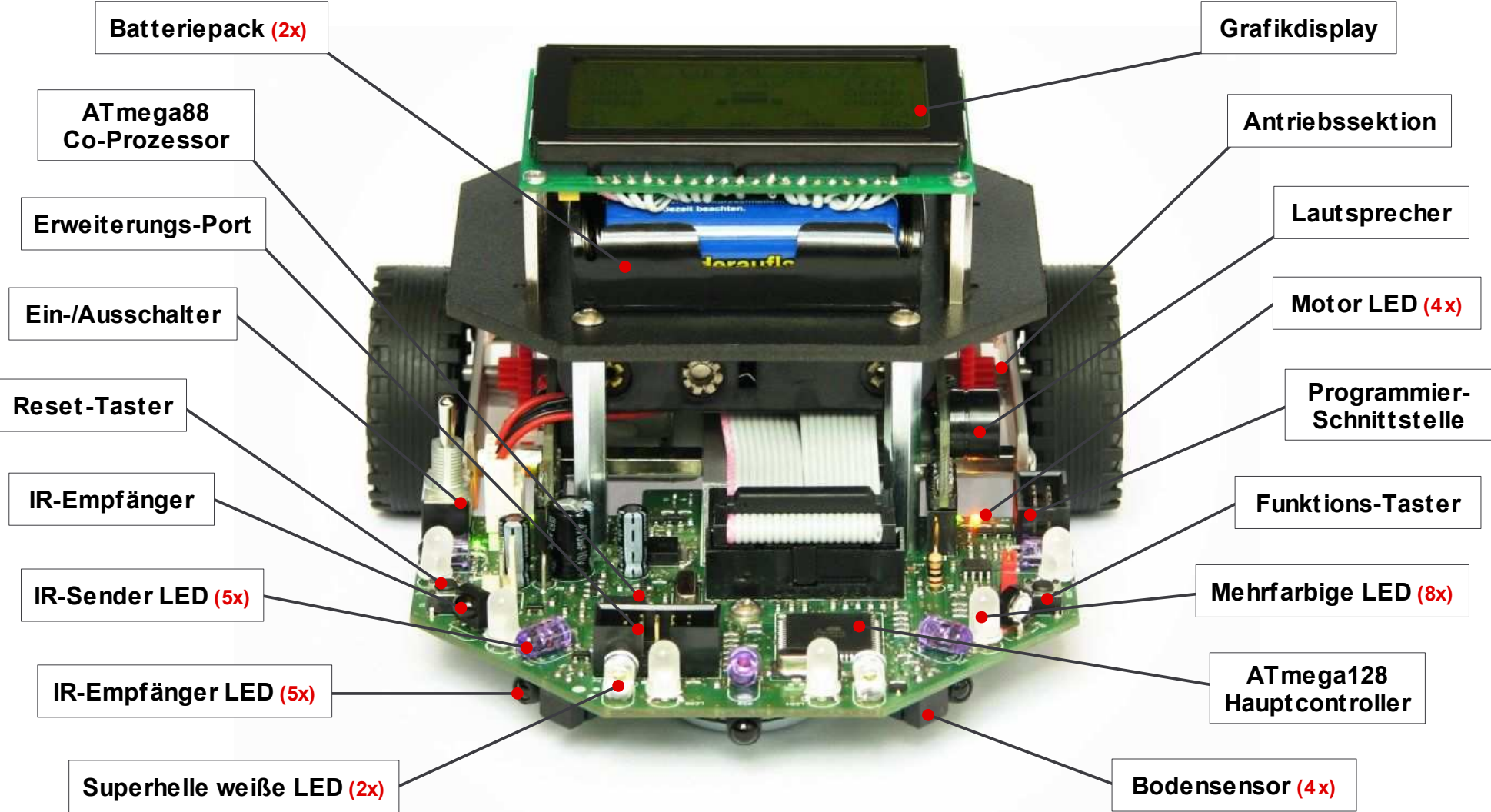


Abbildung in Originalgröße