

Kidule Pic 18F2550/Pinguino

La carte est complètement soudée, sauf les 3 connecteurs.

Liste des pièces :

- 1 circuit imprimé avec le processeur soudé
- 1 connecteur alimentation 3p MC07-3
- 2 connecteurs 10p FC07-10
- 1 boîtier et 4 vis

Les connecteurs PPM et UART sont une option installée par l'utilisateur quand il le juge utile.

Les connecteurs sont mâle pour des servos, mais devraient être femelle pour aller vers un périphérique série.

Le montage ne pose pas de problème



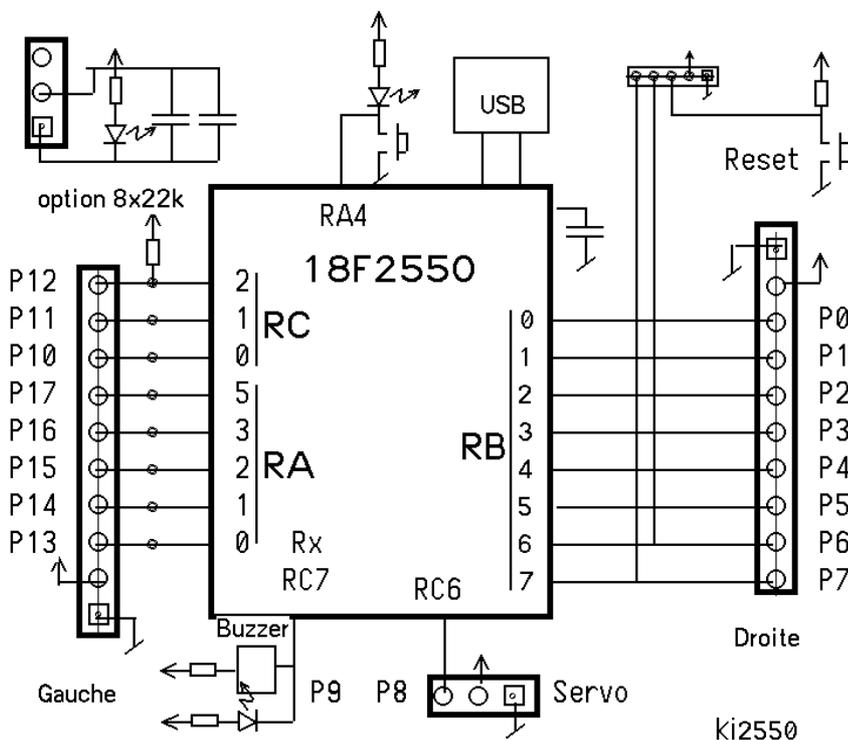
Schéma et numéro des E/S

Les ports A, B et C sont envoyés sur les connecteurs.

Il n'y a pas de pull-up sur les entrées.

Les lignes n'ont pas de pull-ups. Il faut les prévoir sur les kidules connectés

Attention, le circuit août2010 n'utilise pas le connecteur de programmation usuel de Didel (ne pas utiliser un adaptateur PK2 s'il faut reprogrammer le bootloader). Le connecteur est compatible Pickit2, au pas de 1.27mm.



Modèle logiciel pour Pinguino

Les pins ont les numéros 0..17 comme montré sur le schéma.

Les entrées analogiques sont sur P13 P14 P15 (10 bits). Les sorties PWM (10 bits) sur P10 P11.

Documentation et exemples de programmes sous www.didel.com/kits/KiPinguino.pdf

Modèle logiciel pour C18 ou assembleur Pic18

Connecteur gauche RA0-RA3 RA5 RC0-2 RA4 n'est pas accessible	Connecteur droite RB0-7	Libre RC7 Buzzer et LED (actif à 0) RC6 connecteur servo (actif à 1)
--	----------------------------	--