



EXT PORT

*3.3V OUT	1	2	3.3V OUT
I2C_SDA	3	4	I2C_SDA(Raspi)
I2C_SCL	5	6	I2C_SCL(Raspi)
GND	7	8	GND
USART1_RX	9	10	USART_TX(Raspi)
USART1_TX	11	12	USART_RX(Raspi)
GND	13	14	GND
GPIO4	15	16	NRST
GPIO5	17	18	SWCLK
GPIO2	19	20	SWDIO
GPIO1	21	22	3.3V OUT
LED_BLUE(PA10)	23	24	LED_GREEN(PA9)
LED_RED(PA8)	25	26	GND

※Raspberry Pi は英国 Raspberry Pi 財団の登録商標です / EXOS フレームは株式会社レックデザインの製品です

ETCB ボードは浮動小数点演算回路をもち最大 72MHz で動作する STM32F302 MCU を搭載したロボット用制御ボードです。Raspberry Pi の拡張ポートとドッキングすると、ETCB ボードから Raspberry Pi 駆動用の電源の供給できます。他にも UART、I2C、SPI、GPIO などの通信ポートを共有して Raspberry Pi と通信できます。外部ポートとして ADC 入力ポート、UART ポート、USB ポートなどが準備されておりセンサーを使った自律動作するロボットや遠隔操縦ロボットのプログラミングがすぐに始められます。

市販のサーボモーターが使用できるサーボポートを 2 系統 12 ポート用意しています。最大 6A の大電流を流せるので大型のロボットも作れます。さらにサーボポートへの電源供給 ON/OFF を切り替えることができますので、省電力モードも実現できます。Atollic 社の TrueSTUDIO と STMicroelectronics 社の STM32CubeMX、および ST-LINK/V2 デバッガに対応しているため、組み込み初心者でも比較的容易にプログラム・デバッグができます。プログラムファイルの USB 書き込みにも対応していますので、ST-LINK/V2 を持っていないでも書き込みができます。レックデザイン社 EXOS フレームで、すぐに Raspberry Pi を使ったロボットが作って動かせるようになります。

多脚ロボット
EXOS TURTLE



全方向移動車両型ロボット
EXOS ROVER

