

---

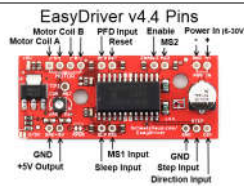
## 42BYGHW60 9 Stepper Motor



- **Step accuracy:  $\pm 5\%$**
- **Ambient temperature range:  $20^{\circ}\text{C} \sim 50^{\circ}\text{C}$**
- **Insulation resistance:  $100\text{M}\Omega$  Min.50V DC**
- **Dielectric strength: 500V AC for 1 minute**
- **Step angle:  $1.8^{\circ}$**
- **Voltage rating: 2.55 V**
- **Current rating: 1.7 A**
- **Resistance:  $1.5 \Omega$  per coil**
- **Inductance: 2.8mH**
- **Temperature rise tolerance:  $80^{\circ}\text{C}$**
- **Holding torque: 40 N cm**
- **Detent torque: 2.2 N.cm**
- **Rotor inertia:  $54 \text{ g cm}^2$**
- **Number of leads: 4**
- **Lead length: 30 cm**
- **Motor length : 4 cm**
- **Weight: 260 g**

---

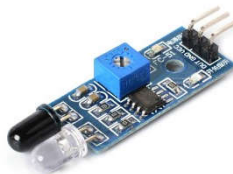
## A3967 EasyDriver Stepper Motor Driver V44



- **$\pm 750 \text{ mA}$ , 30 V Output Rating**
- **Satlington® Sink Drivers**
- **Automatic Current-Decay Mode Detection/Selection**
- **3.0 V to 5.5 V Logic Supply Voltage Range**
- **Mixed, Fast, and Slow Current-Decay Modes**
- **Internal UVLO and Thermal Shutdown Circuitry**
- **Crossover-Current Protection**

---

## IR Infrared 2 - 30cm Obstacle Detection Sensor Module FC-51



---

**Modulo  
Sensore  
Ultrasuoni  
HY-SRF05**



- Tensione Operativa 5V
- Corrente Operativa Tipica 4mA
- Frequenza 40 Khz
- Portata 1cm - 4mt
- Impulso di ritorno: Segnale TTL positivo, di durata proporzionale alla distanza rilevata.
- Trigger di Input: Impulso TTL di durata minima di 10 uS.
- Modalità di funzionamento: Pin singolo per trig/echo o 2 Pin SRF04 compatibile.
- Dimensioni: 43 x 20 x H 17 mm

---

**Arduino  
compatible  
Nano with  
CH340 USB IC**



- Microcontroller Atmel Atmega328 Tensione di funzionamento 5 V
  - Tensione in ingresso 7-12 V (cosigliati)
  - Tensione in ingresso 6-20 V (limiti)
  - I / O digitale 14 pins (di cui 6 PWM)
  - Ingresso analogico 8 pins Corrente continua per I / 40 mA
  - Flash Memory 32 kB di cui 2 KB utilizzati dal bootloader SRAM 2 kB
  - EEPROM 2 KB
  - Velocità di clock 16 MHz
  - Dimensioni 4,31 x 1,85 cm
-