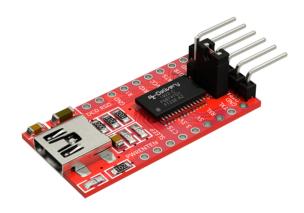


### Willkommen!

Und herzlichen Dank für den Kauf unseres AZ-Delivery FT232RL USB - TTL Adapters! Auf den folgenden Seiten gehen wir mit dir gemeinsam die ersten Schritte bei der Einrichtung des Adapters zur Steuerung von Hardware mit serieller Schnittstelle. Viel Spaß!



R-Delivery

http://flyt.it/FTDI

Der AZ-Delivery Adapter stellt eine UART-Datenverbindung zwischen einem PC und anderer Hardware her, welche keinen eigenen USB-Konverter besitzt. Dabei kann er je nach Bedarf auf ein 3.3V- oder ein 5V-Logik-Level eingestellt werden. Der Anschluss an den PC erfolgt über ein Mini-USB-B-Kabel.

# Die wichtigsten Informationen in Kürze

- » Datenverbindung über Mini-USB-B-Kabel
- » kompatibel zu 3.3V- und 5V-Logik
- » als Male Pins ausgeführte Anschlüsse: DTR, RX, TX, VCC, CTS, GND

Auf den nächsten Seiten findest du Informationen zur

» *Treiber-Installation* und eine Anleitung für eine

» GPS-Ortung am PC mit dem AZ-Delivery GPS Modul.

Dieses Tutorial setzt voraus, dass du mit der Arduino IDE und deren Terminal umgehen kannst!

### Nützliche Links im Überblick

### Adapter:

- » Treiber: http://www.ftdichip.com/Drivers/VCP.htm
- » Datenblatt: http://www.ftdichip.com/Support/Documents/Data-Sheets/ICs/DS\_FT232R.pdf

### Programmieroberflächen:

- » Arduino IDE: https://www.arduino.cc/en/Main/Software
- » Web-Editor: https://create.arduino.cc/editor
- » Arduino-Erweiterung für SublimeText: https://github.com/Robot-Will/Stino

### Arduino Tutorials, Beispiele, Referenz, Community:

- » https://www.arduino.cc/en/Tutorial/HomePage
- » https://www.arduino.cc/en/Reference/HomePage

### Interessantes von AZ-Delivery

- » AZ-Delivery GPS-Modul:
  - https://az-delivery.de/products/neo-6m-gps-modul
- » Weiteres Arduino-Zubehör:
  - https://az-delivery.de/collections/arduino-zubehor
- » AZ-Delivery G+Community: https://plus.google.com/communities/115110265322509467732
- » AZ-Delivery auf Facebook: https://www.facebook.com/AZDeliveryShop/

## **Installation Adapter-Treibers**

In den meisten Fällen kann dieser Schritt übersprungen werden, denn der **USB-Konverter** wird von den meisten Systemen von Haus aus unterstützt.

Sollte das aber einmal nicht der Fall sein, dann lade dir auf der Seite des Chip-Herstellers den für dein System kompatiblen VCP-Treiber herunter (VCP = Virtual COM Port) und folge den Anweisungen des Installationsprogrammes.

» http://www.ftdichip.com/Drivers/VCP.htm

Starte ggf. deinen Rechner neu und im Anschluss daran solltest du unter Windows im Geräte-Manager einen COM-Anschluss sehen, sobald du den **Adapter** mit deinem PC verbunden hast.



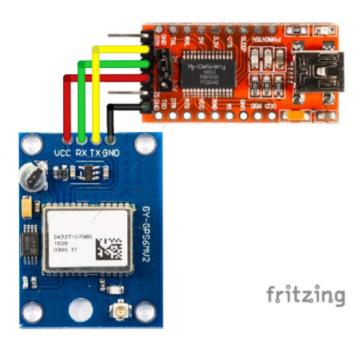
### **GPS-Ortung mit dem AZ-Delivery GPS Modul**

Das **AZ-Delivery GPS-Modul** ist eines von vielen Arduinokompatiblen Modulen, das über eine **serielle Schnittstelle** kommuniziert. Mithilfe des **Konverters** kannst du die Daten des GPS-Empfängers direkt am PC betrachten.

Das GPS Modul kannst du übrigens hier beziehen:

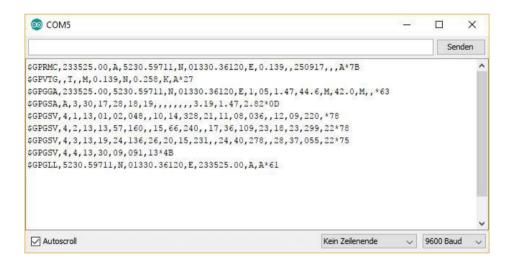
» https://az-delivery.de/products/neo-6m-gps-modul

Verbinde nun beide Module wie im Bild zu sehen miteinander(beachte das der jumper des Adapters auf 3,3V steht):



Im Anschluss daran musst du nur noch den Adapter mit deinem Rechner verbinden, die Arduino IDE starten, den richtigen Port wählen und das Terminal bei einer Baud-Rate von 9600 öffnen. Sobald das GPS-Modul mit Spannung versorgt wird, sucht es nach seiner Position und gibt diese über die serielle Verbindung weiter.

Sobald das Signal gefunden wurde, sollte das Terminal ungefähr so aussehen:



#### Du hast es geschafft! Herzlichen Glückwunsch!

Ab jetzt heißt es lernen. Mithilfe des AZ-Delivery Adapters kannst du nicht nur Daten eines Moduls mit serieller Schnittstelle empfangen, sondern beispielsweise auch Controller-Chipsätze wie den ATmega328P eines Arduino UNO oder einen ESP8266 ohne Board mit eigenem USB-Konverter programmieren. Weitere Tutorials dazu befinden sich beispielsweise auf der Arduino-Website. Und Hardware zum Verbinden gibt es natürlich bei deinem Online-Shop auf:

https://az-delivery.de

Viel Spaß!

**Impressum**