The Servo Pi contains 6 address selection jumpers allowing up to 64 different I²C addresses on the same data bus. We do not recommend stacking 64 Servo Pi boards on a single Raspberry Pi as each Servo Pi contains a 10K pull-up resistor on the SCL and SDA lines so each extra board adds another 10K resistor in parallel reducing the overall resistance to a point where the current consumption on the I²C bus would damage the Raspberry Pi. We therefore recommend that you use no more than 4 Servo Pi boards on a Raspberry Pi.

The default I²C address for the servo pi is 0x40. The address selection jumpers on the Servo Pi A5 to A0 represent a binary number with A0 being the least significant bit, adding this number to 0x40 will give you the I²C address of the Servo Pi The jumpers are pulled low (0) using 10K resistors so bridging one of the jumpers changes its state to high (1). To bridge a jumper use a soldering iron to place a solder bridge across the two pads, the solder mask has been removed between the pads to make this easier. The table below shows the I²C addresses for each combination of solder bridges.

| A5 A4 A3 A2 A1 A0 |
|-------------------|-------------------|-------------------|--------------------------|
| A5 A4 A3 A2 A1 A0 | | A5 A4 A3 A2 A1 A0 | |
| A5 A4 A3 A2 A1 A0 |
| A5 A4 A3 A2 A1 A0 |
| A5 A4 A3 A2 A1 A0 |
| A5 A4 A3 A2 A1 A0 |
| A5 A4 A3 A2 A1 A0 |
| A5 A4 A3 A2 A1 A0 |
| A5 A4 A3 A2 A1 A0 | = 0x58 | A5 A4 A3 A2 A1 A0 | A5 A4 A3 A2 A1 A0 |
| A5 A4 A3 A2 A1 A0 |
| A5 A4 A3 A2 A1 A0 |
| A5 A4 A3 A2 A1 A0 |
| A5 A4 A3 A2 A1 A0 |
| A5 A4 A3 A2 A1 A0 |
| A5 A4 A3 A2 A1 A0 |
| A5 A4 A3 A2 A1 A0 |
| | | | http://www.cholootropico |

OCopyright © 2013 AB Electronics UK