

Connectique / Robot 2002

Ce document est une recommandation sur la connectique et les brochages des signaux à utiliser pour les différentes cartes électroniques du robot

Tous les connecteurs sont vus de **DESSUS**

Pour les petits connecteurs MTA ainsi que les connecteurs HE14 bleus, il est TRES FORTEMENT souhaitable de les souder au lieu de les sertir.

ALIMENTATIONS

Partie commande

Alimentation sur batterie 7,2V, donc nécessité de réguler à une valeur inférieure (5V ou 3.3V ou 1.8V, etc ..) sur la carte elle-même

Connecteur : vert (dispo au club). Sur les cartes : embase mâle



Partie puissance

Voir Matthieu

Moteurs (déplacement, barillet, etc, etc)

Voir Matthieu

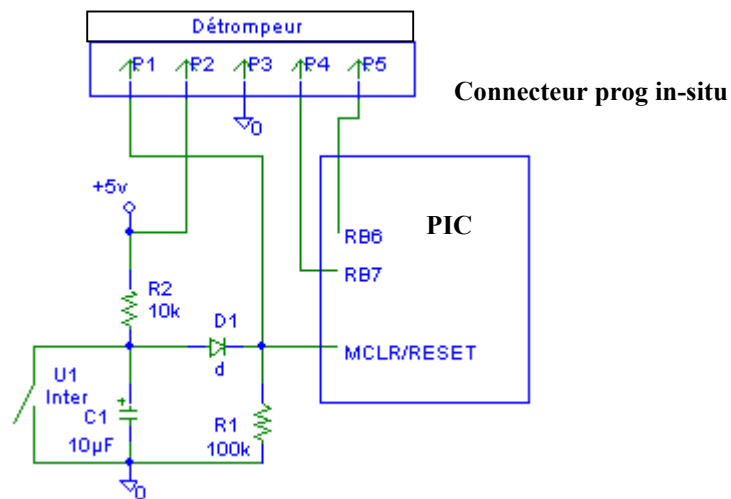
DATA

Flashage

Petit connecteur MTA blanc 5 broches

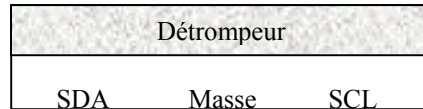
Détroupeur				
MCLR/RESET	5V	Masse	RB7	RB6

Circuit associé sur la carte :



I2C

Petits connecteurs MTA blancs 3 broches. Sur les cartes embase mâle.



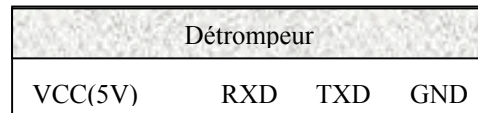
Carte principale

Carte E/S :

Connecteur HE10 2x8
12 ports E/S
1 IRQ
1 Reset
+Vcc
GND

Port série :

Tension d'utilisation : +12V ; -12V ou 0 ; 5V ?



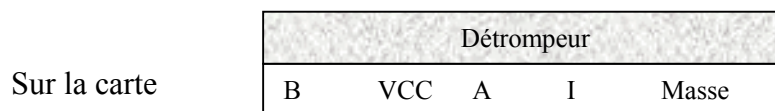
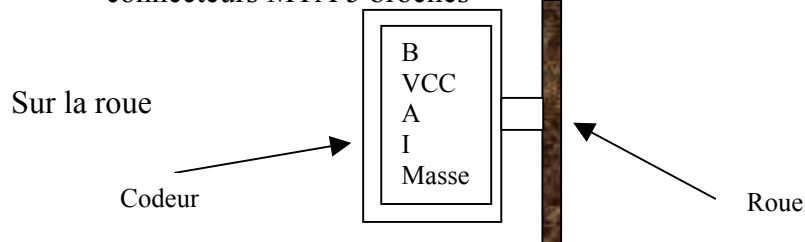
Extension (DB25) :

1 : GND	10 : Data 13	19 : IRQ 2
2 : Adresse 6	11 : Data 11	20 : GND
3 : Adresse 4	12 : Data 9	21 : GND
4 : Adresse 2	13 : GND	22 : Data 14
5 : Adresse 0	14 : Adresse 7	23 : Data 12
6 : IRQ 3	15 : Adresse 5	24 : Data 10
7 : IRQ 1	16 : Adresse 3	25 : Data 8
8 : CSCON	17 : Adresse 1	
9 : Data 15	18 : GND	

Carte Asservissement-Positionnement

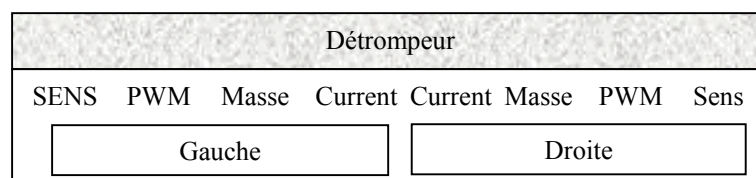
Roues codeuses :

connecteurs MTA 5 broches



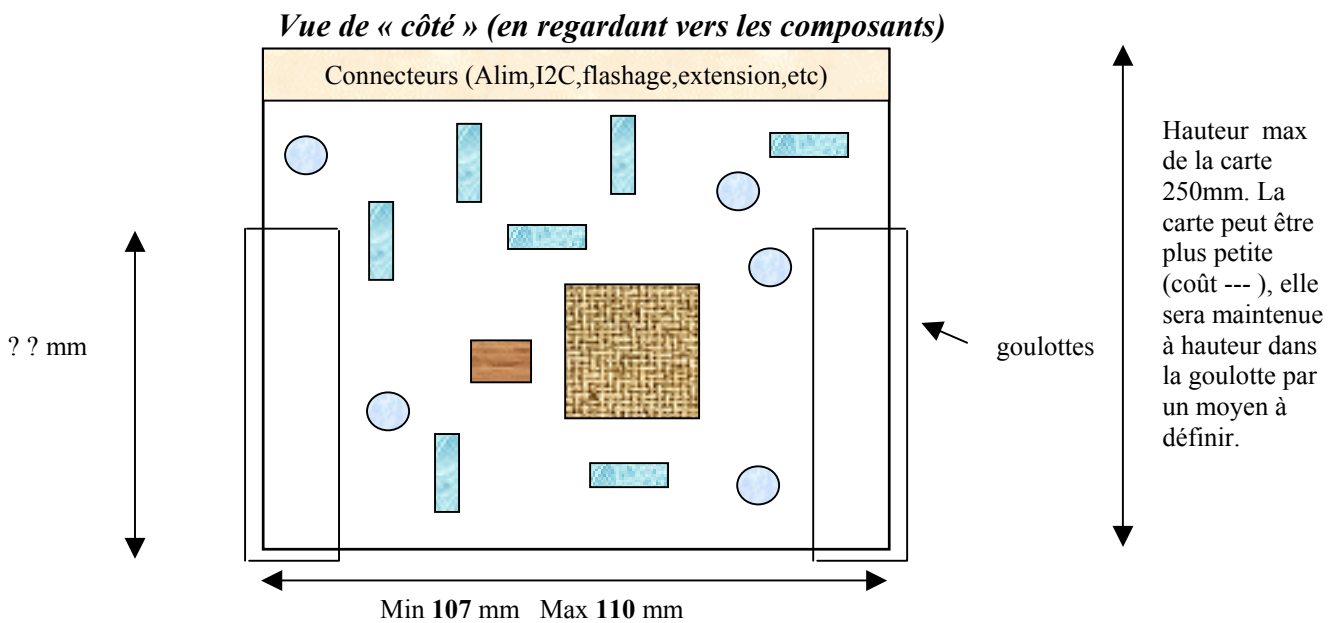
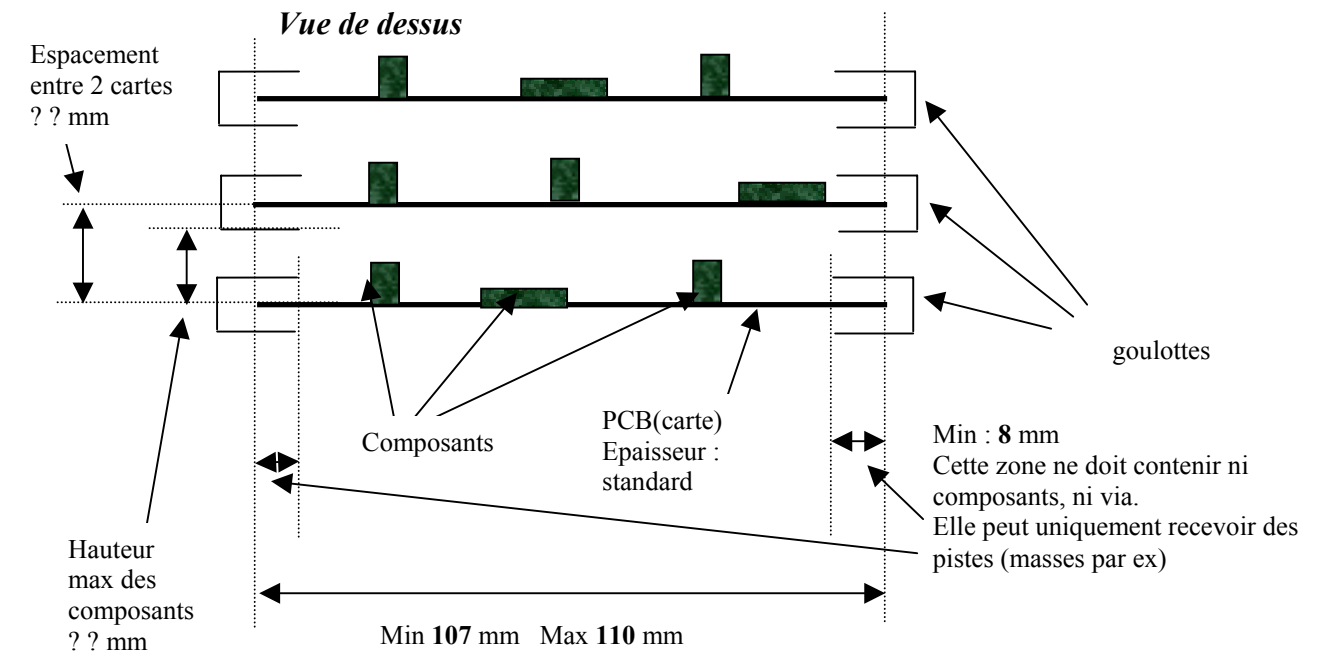
Vers carte puissance :

HE14 connecteur bleu



ANNEXE :

Contraintes mécaniques des cartes



Robot vu de dessus

