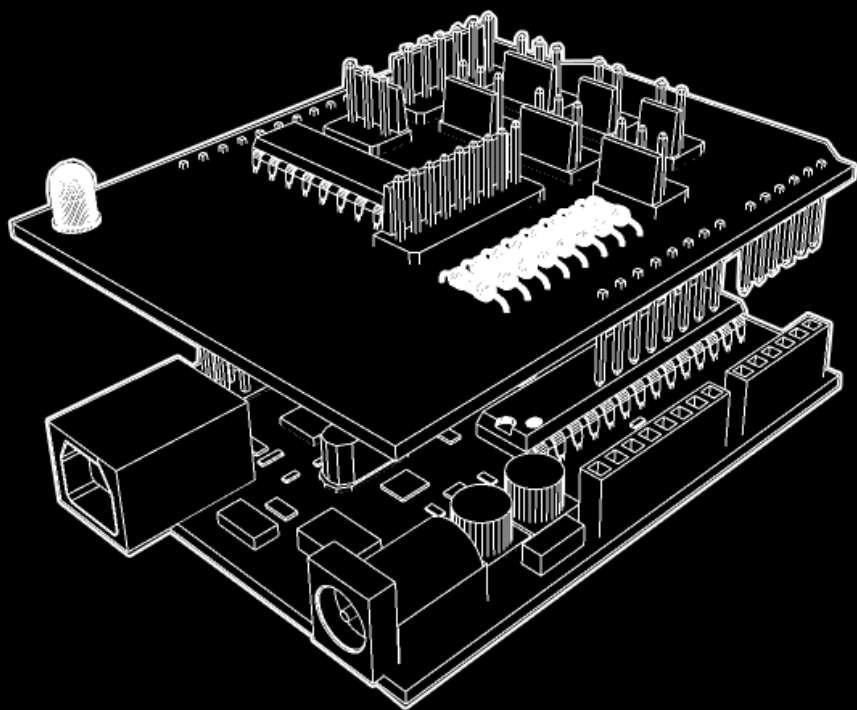


# Steering Wheel UNO

Shield para Arduino UNO





### **Aviso:**

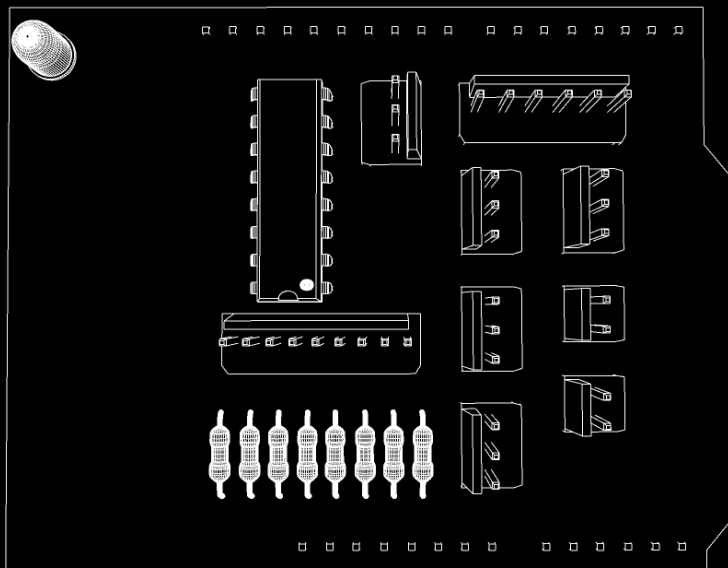
Este projeto possui um sketch para Arduino UNO escrito com base na biblioteca [UnoJoy](#), porém foi testado apenas em ambiente simulado, utilizando o software Proteus 8.1.

Projeto criado com base em uma [publicação](#) do site Laboratório de garagem.

## Componentes utilizados:

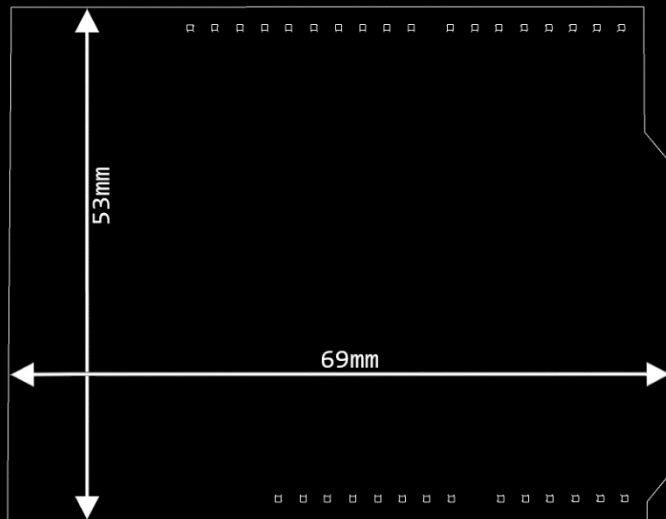
- 8x resistor 10k;
- 5x conector KK Macho 3 vias;
- 2x conector KK Macho 2 vias;
- 1x conector KK Macho 6 vias;
- 1x conector KK Macho 9 vias;
- 1x Led;
- 1x CI 74HC165;
- 3x Potenciômetros 1k;
- 1X Barra de pinos\*

**\* A barra de pinos é necessária para realizar a conexão entre o Shield e o Arduino.**

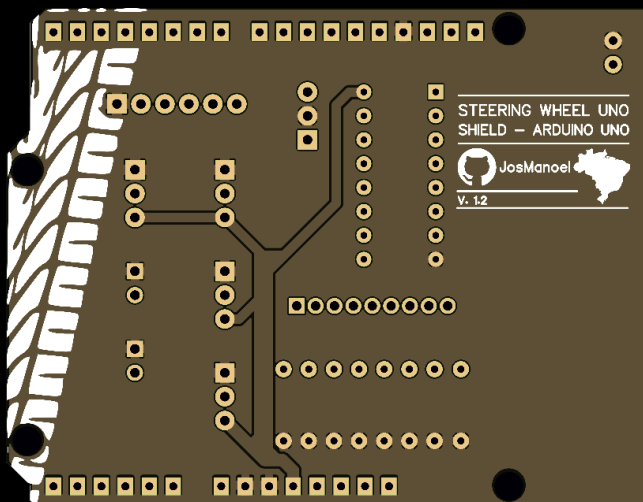


Localização dos componentes

Dimensões:

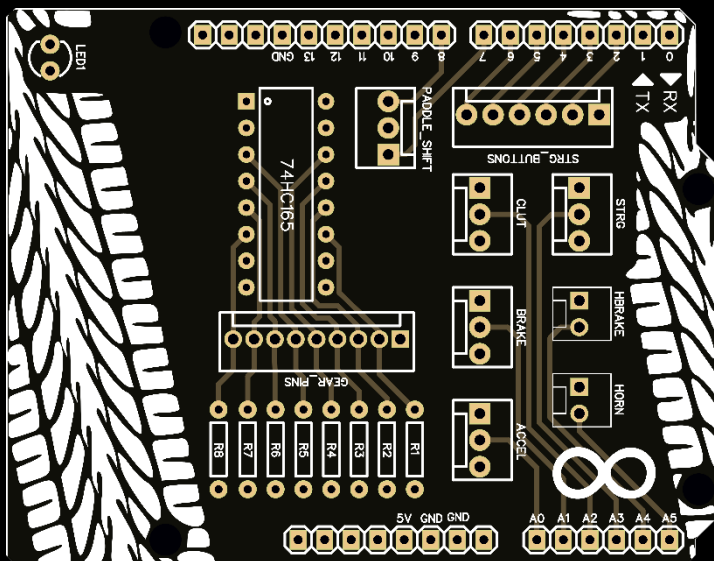


 A PCB possui 4 layers



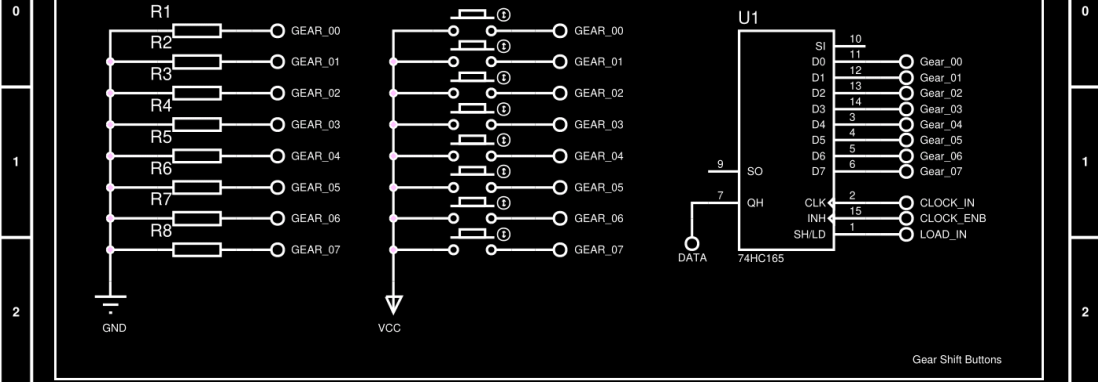
PCB Bottom

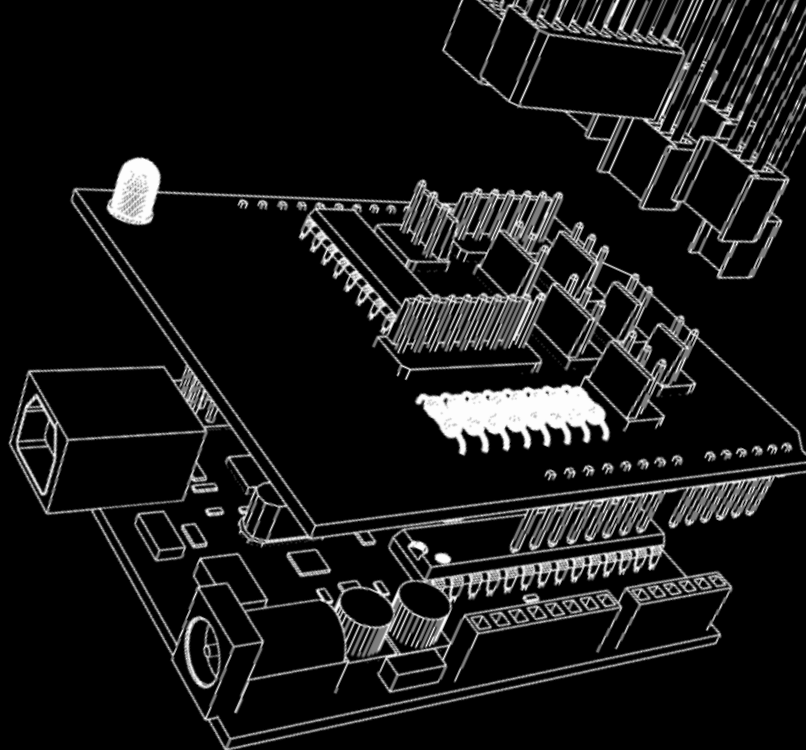
## Conexões:



PCB Top

- STRG - Entrada analógica do volante;
- CLUT - Entrada analógica da embreagem;
- BRAKE - Entrada analógica do freio;
- ACCEL - Entrada analógica do acelerador;
- HBRKE - Entrada digital do freio de mão;
- HORN - Entrada digital da buzina;
- STRG\_BUTTONS - Entradas digitais direcionais;
- GEAR\_PINS - Entradas digitais câmbio manual;
- PADDLE\_SHIFT - Entradas digitais cambio borboleta.





## Steering Wheel UNO Shield - Arduino UNO

V. 1.2