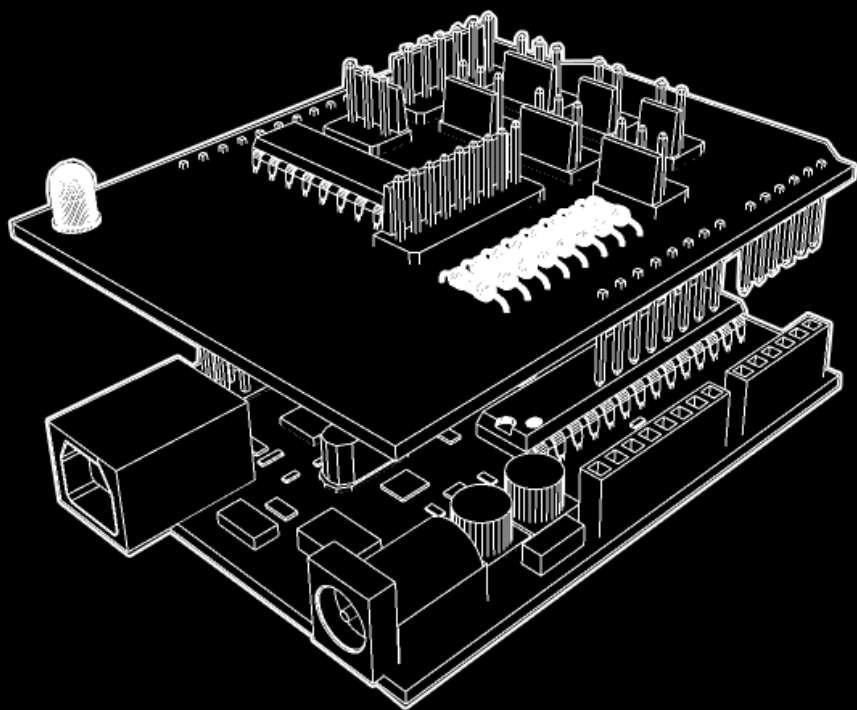


Steering Wheel UNO

Shield para Arduino UNO





Aviso:

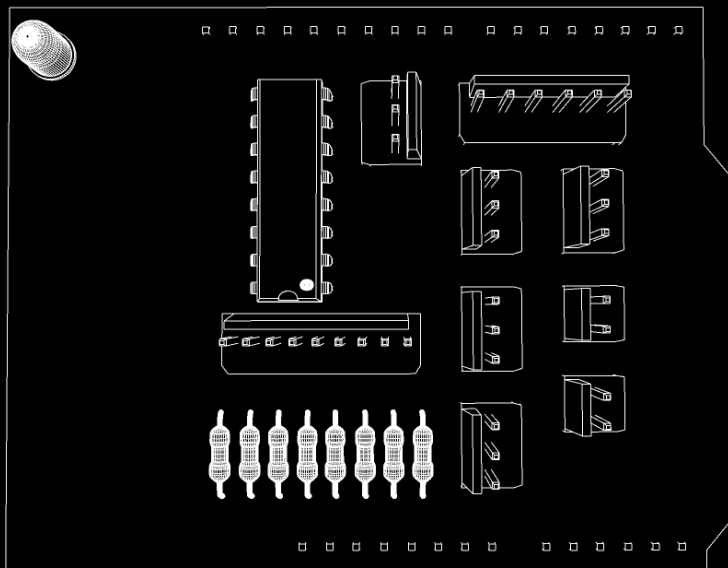
Este projeto possui um sketch para Arduino UNO escrito com base na biblioteca [UnoJoy](#), porém foi testado apenas em ambiente simulado, utilizando o software Proteus 8.1.

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

Componentes utilizados:

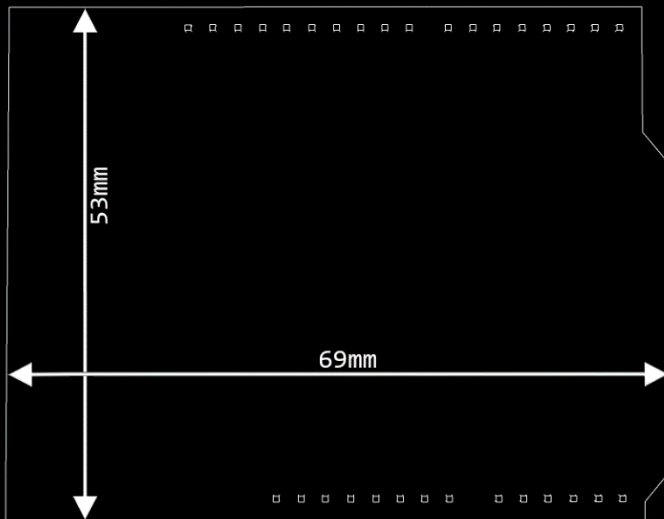
- 8x resistor 1k;
- 5x conector KK Macho 3 vias;
- 2x conector KK Macho 2 vias;
- 1x conector KK Macho 6 vias;
- 1x conector KK Macho 9 vias;
- 1x Led;
- 1x CI 74HC165;
- 3x Potenciômetros 1k;
- 1X Barra de pinos*

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

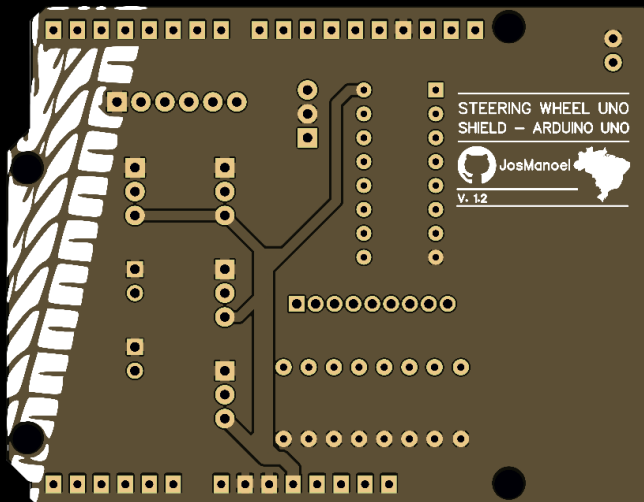


Localização dos componentes

Dimensões:

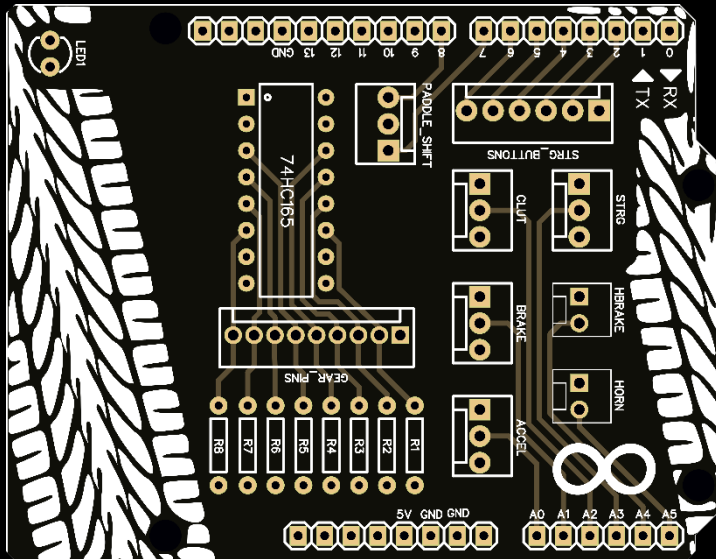


A PCB possui 4 layers



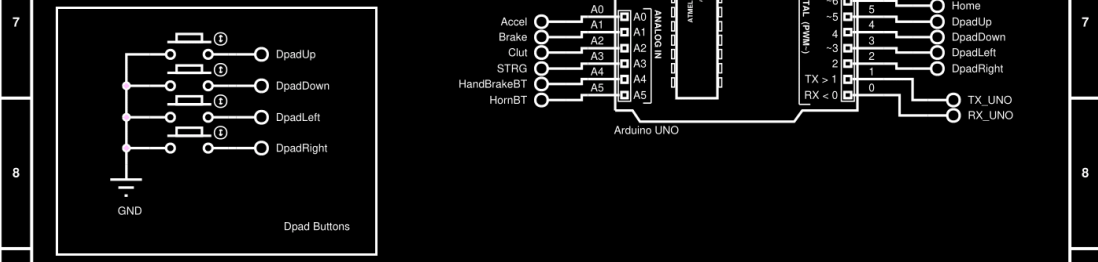
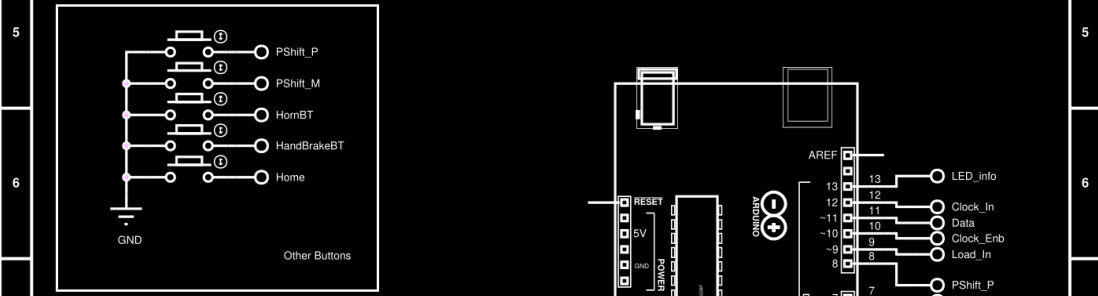
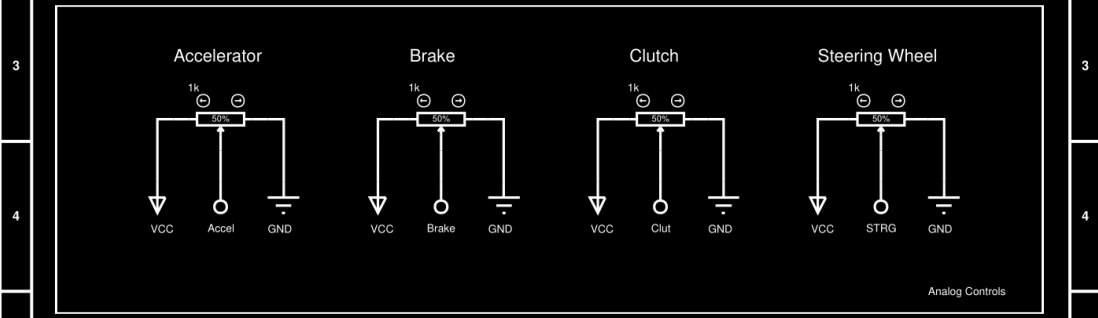
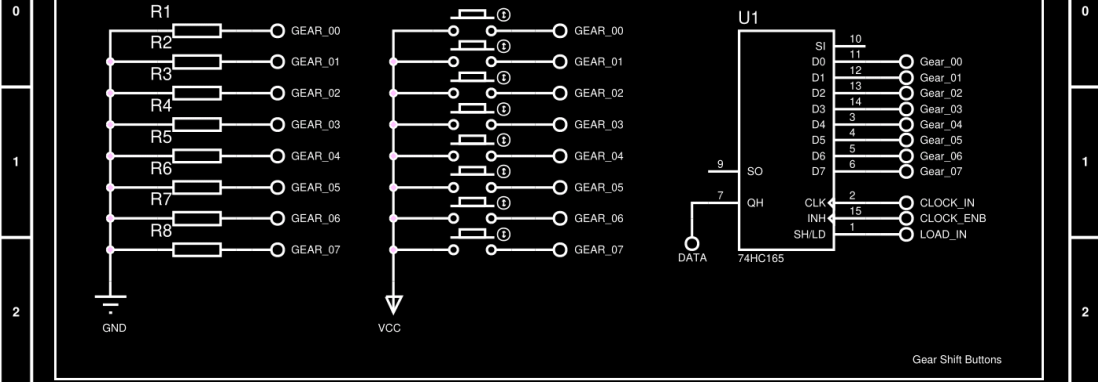
PCB Bottom

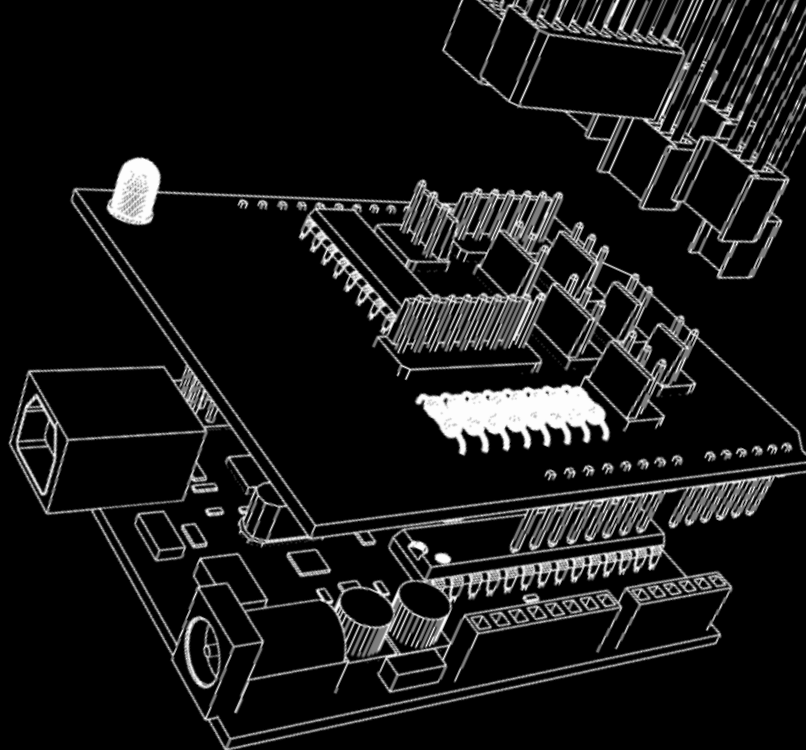
Conexões:



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