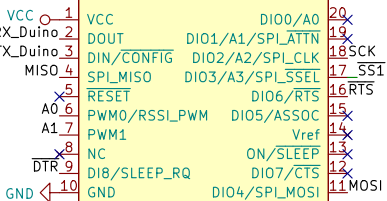
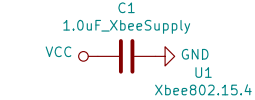


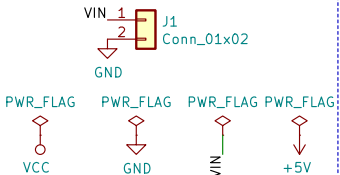
Section XBee

Condensateur stabilisation d'alimentation



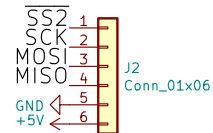
Section Alimentation

Branchement Alimentation Externe

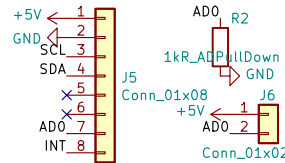


Section HW-125

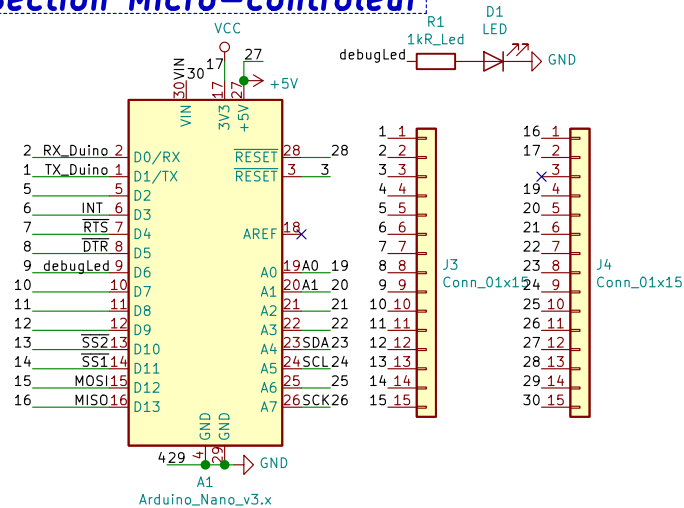
Connexion lecteur de carte SD



Section MPU-6050



Section Micro-contrôleur



Notes:

Sur les connexions Xbee/Arduino

RX Arduino connecté à TX (DOUT) Xbee;
TX Arduino connecté à RX (DIN) Xbee;
(Norme connexion série UART)
[DOUT : Data OUTPUT/DIN: Data INPUT]
Le minimum requis est:
Alimentation par VCC (3.6V max) et GND
DOUT et DIN pour la transmission de données.
Pour pouvoir mettre à jour le firmware embarquée Xbee,
RTS et DTR sont nécessaires.
J'ai ajouté les branchements aux PWM d'indication de puissance
de signal, en option.

Sur la stabilisation d'alimentation

Pour améliorer les performances du Xbee, il est
nécessaire d'avoir une alimentation stable
(comme partout). D'où la présence d'un condensateur
10µF type Tantale au niveau de l'alimentation Xbee.

Sur l'interfaçage SPI

SCK, MOSI, MISO et SS (ou CS) sont les
signaux de l'interface série SPI.
SCK: Signal d'horloge (clock)
MOSI: Master Output, Slave Input (Maître vers esclave)
MISO: Master Input, Slave Output (Esclave vers maître)
CS: Chip Select / SS: Slave Select, sélection de l'esclave qui
doit écouter le maître.

Ici, on a deux esclaves: le Xbee et la lecture
de carte SD (HW-125)
On doit donc avoir 2 signaux SS, d'où SS1 pour Xbee
et SS2 pour le HW-125

Arnaud Schlumberger

PI06 Fusex

Sheet: /

File: XbeeTestBench.sch

Title: Banc d'essai de télémétrie et mesure

Size: A4

Date: 2019-12-12

Rev: R2

KiCad E.D.A. kicad 5.1.5-52549c584ubuntu19.04.1

Id: 1/1