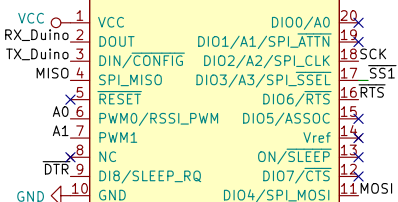
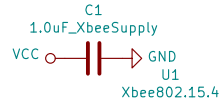
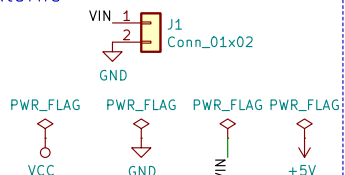


Section XBee



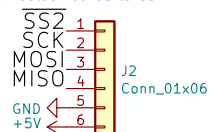
Section Alimentation

Branchement Alimentation Externe

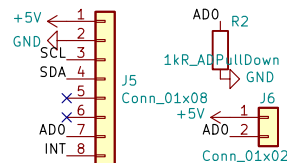


Section HW-125

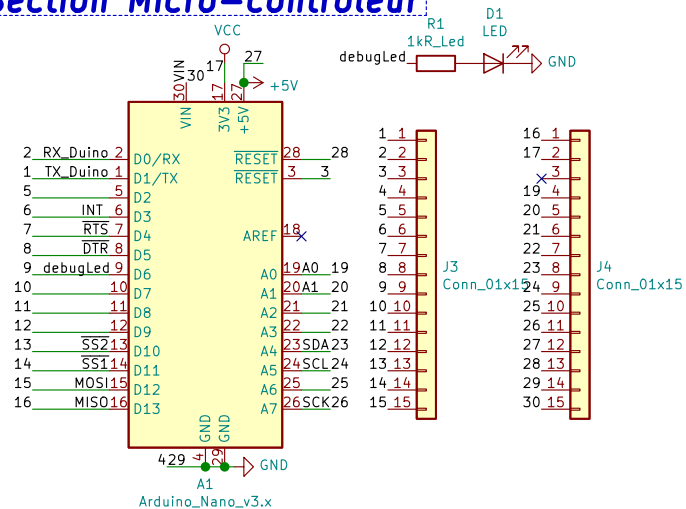
!Connexion lecteur de carte SD



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 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

CS. Cmp select / 33.
doit écouter le maître.

Ici, on a deux esclaves: le Xbee et le lecteur

On doit donc avoir 2 signaux SS, d'où SS1 pour Xbee

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 10uF type Tantale au niveau de l'alimentation Xbee.

Sheet: /
File: XbeeTestBench.sch

Title:

Size: A4

Date: _____

Size: A1	Date:
KiCad E.D.A.	kiCad 5.1.5-52549c584ubuntu19.04.1

Rev:

Id: 1/1