Projeto de Controle com Microcontrolador

Descrição

Este projeto foi desenvolvido como parte de um desafio de hardware. O objetivo é criar um sistema embarcado capaz de:

- Receber um sinal externo de 12 V ativo em nível baixo.
- Acionar um motor DC 5 V / 1 A por 10 segundos.
- Enviar mensagens de status via **UART RS232**.
- Ser alimentado por uma fonte de 9 a 24 VDC, com proteções contra inversão de polaridade e surtos.

Especificações de Hardware

- **Microcontrolador**: ATmega328P + botão de reset.
- Fonte de alimentação: regulador LM2596 (9–24 VDC para 5 V).
- Motor: 5 V / 1 A, acionado via MOSFET canal N, com fusível de proteção.
- Proteções:
 - Fusível resetável (PTC).
 - Diodo Schottky (SS34).
 - Diodo TVS (SMBJ33A).
- Interface de entrada: optoacoplador para isolamento do sinal de 12 V.
- Comunicação serial: MAX3232 para RS232.
- Sinalização de placa energizada: LED

Firmware

O firmware em C/C++ (pronto para compilação no ARDUINO IDE) realiza:

- 1. Leitura do sinal externo via optoacoplador.
- 2. Acionamento do motor por 10 segundos.
- 3. Envio de mensagens de status na UART.

Arquivos Gerados

- Esquemático em PDF.
- PCB desenhada no KiCad 9.
- Arquivos Gerber e Drill files para fabricação.
- Pick and Place (PnP) para montagem.

- BOM (Bill of Materials) para compra dos componentes.
- Arquivos de projeto editáveis da placa e esquematico (.kicad_pcd e _sch)

Como usar

- 1. Alimente a placa com **9 a 24 VDC** no conector J1 (pino interno VCC e externo GND) através de fonte externa;
- 2. Conecte o sinal externo de 12 V no borne J3 (pino 1: GND, pino 2: 12V) para habilitação do motor;
- 3. Conecte o motor DC 5 V / 1 A no borne J4 (pino 1: +, pino 2: GND);
- 4. Utilize a porta RS232 (Conector db9 J2) para monitorar as mensagens do sistema.

Tecnologias Utilizadas

- KiCad 9 → desenvolvimento do esquemático e PCB.
- **Arduino IDE** → programação do microcontrolador.

Autor

Projeto desenvolvido por Pedro Henrique Ramos, Engenheiro de Controle e Automação e técnico em eletroeletrônica.