

Extsumei Racing

Electrical Team

Contents

P C B Connector Module Shifter Module Display Module

S y s t e m Indicator System (RF-018) Indicator System (RF-019)

Steering Wheel

Future Work Insert Nut化 STM32 Micro Computer化 LEDタコメータのチップLED化 電源安定化供給

外部接続コネクタのRAPFIX Quick Release化

Finished Part

このマニュアルはRitsumei Racingで設計されたステアリングホイールの概要と組み立て方法を説明するものである。当初はスマートフォンにメーターを表示するアプリを開発しようとしていた。メーターの目的はエンデュランスで電光掲示板に表示されるラップタイムをドライバー以外の人がスマートフォンに送信することであったが、完成しなかった。今回、アプリ開発や通信が難しいと考え、マイコンを使った自作ディスプレイメーターに変更し製作した。今回の目的はアクセラレーションにおけるシフトポジションと回転数の表示、スキッドパッドにおける車速表示、オートクロス・エンデュランスにおけるシフトポジション表示である。

ステアリングホイールの構成部品について以下に示す。 ステアリングホイールのフレームはカーボンシートを16枚積 層しKitMillの超硬合金エンドミルで切して製作されたが、製作過 程で少し反ってしまっている。

PCBはElecrowに発注した。ただし、素子のはんだ付けは Elecrowでは行われない。

グリップやカバーなどは全てAIOL(イーストウィング1F)の3D プリンター(MakerBot)で製作した。

締結部品はねじの山崎で購入し、スイッチ類はMISUMIで購入した。他の部品は適宜購入した。

Key



Manufacturing Error



Warning



Poin

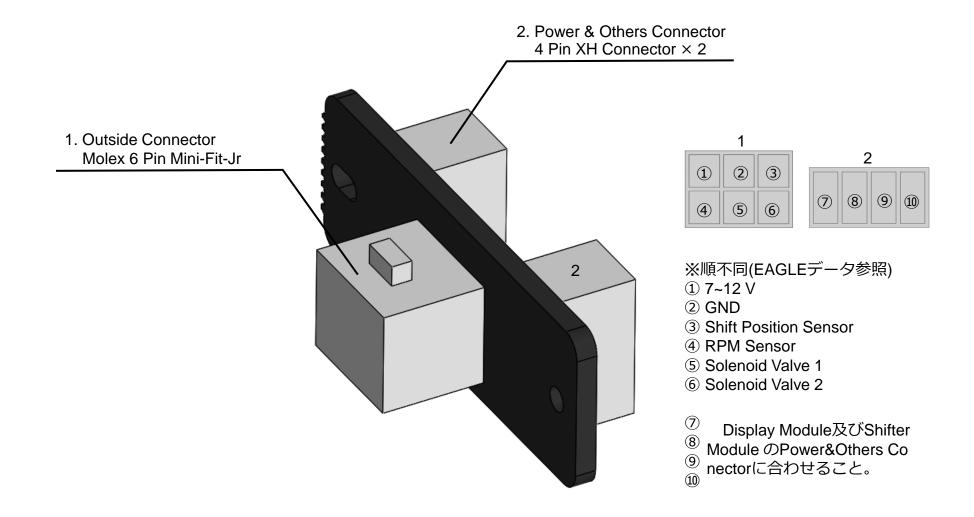
Contact Us

https://qiita.com/RENOX https://github.com/RENOX-DATABASE

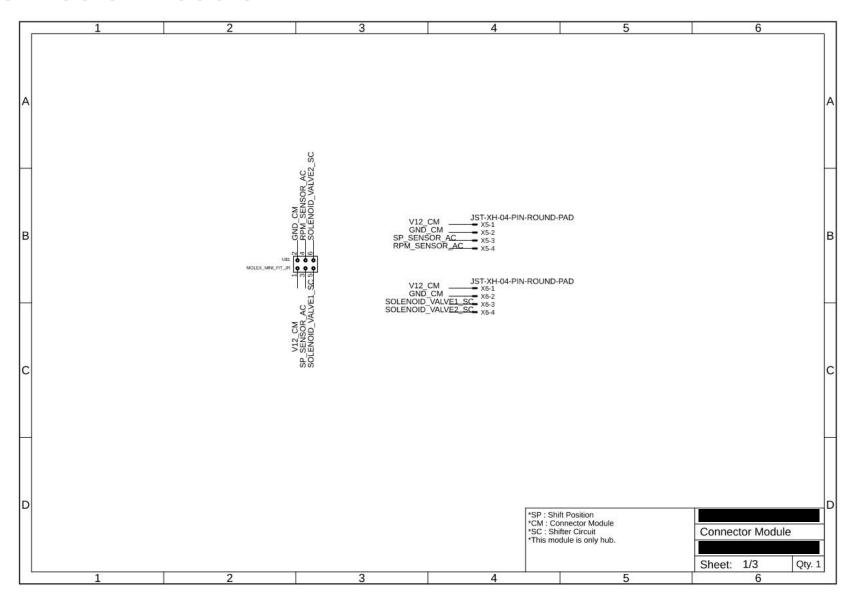
Ritsumei Racing Designed by RENOX

PCB

Connector Module

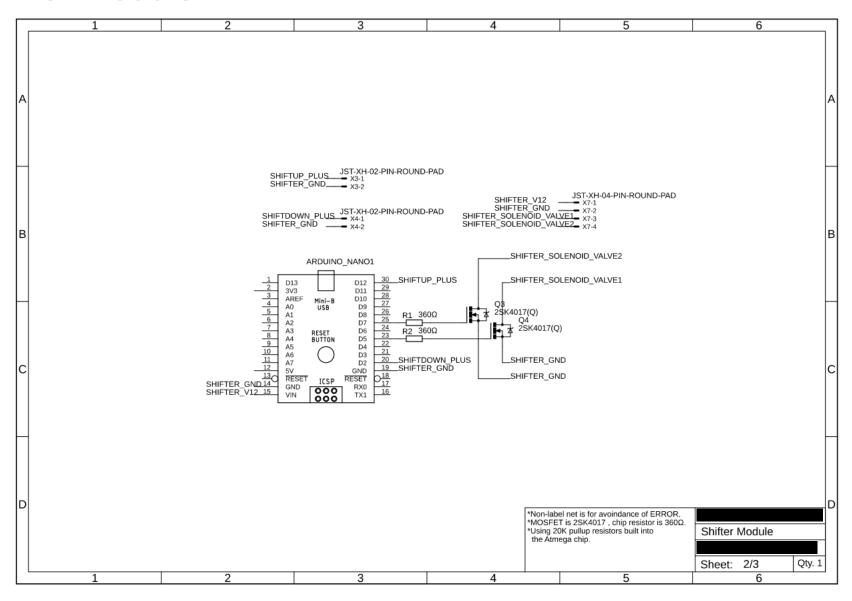


Connector Module



Shifter Module ※順不同(EAGLEデータ参照) 1 Paddle Shift Switch + 5 6 1 4 2 2 Paddle Shift Switch -③ 7~12 V 3. Paddle Shift Switch Connector 干渉する場合はArdu 4 GND 2 Pin XH Side Connector × 2 ino Nanoを下図のよう (5) Solenoid Valve 1 に構成する。 4. Power & Others Connector 6 Solenoid Valve 2 4 Pin XH Connector 5. Chip Resistor 360Ω (R-EU 0603) \times 2 6. MOSFET (2SK4017) × 2 2. Pin Socket 1. Arduino Nano 5. Φ5mm Hole × 2

Shifter Module



※順不同(EAGLEデータ参照) Display Module 1) Paddle Shift(Mode Change) Switch + 2 Paddle Shift(Mode Change) Switch -2,3 ③ 7~12 V 4 GND Arduino Nanoを右図 3 4 1 2 (5) (5) Shift Position Sensor のように構成する。 6 RPM Sensor 4. Power & Others Connector 1. Arduino Nano 4 Pin XH Connector 6 2 6 2. Mode Change Switch Connecter 6 2 Pin XH Side 5. M3 Hole × 4 Connector × 1 6. Pin Socket

3. Paddle Shift Switch Connecter

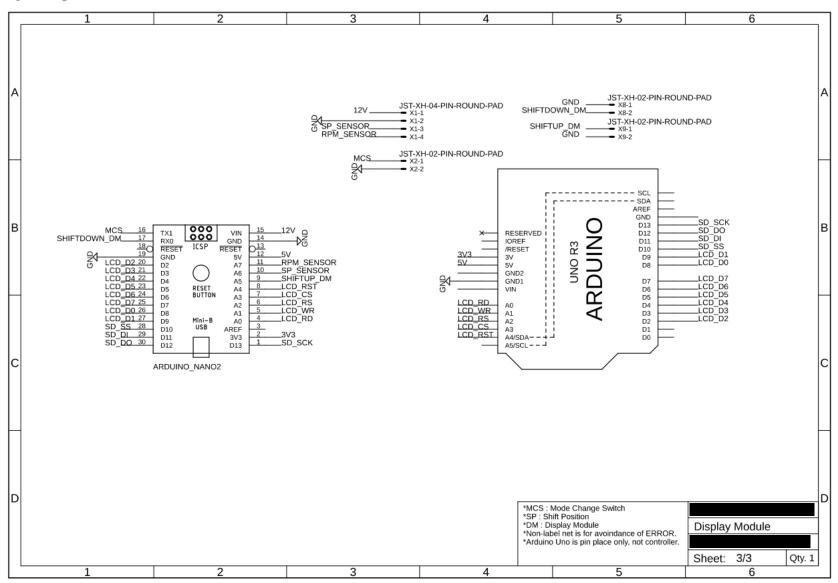
2 Pin XH Side Connector × 2

8

7. Display (Kuman 3.5' Arduino

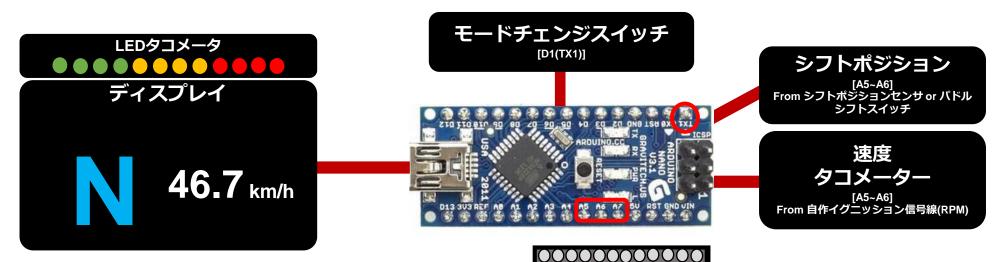
TFT Display)

Display Module



System

Indicator System (Old ver.)



処理性能問題

クロック周波数が足りない場合、モードスイッチで処理数を制限 (速度、タコメーターのどちらか動作停止)

消費電力問題

Arduino Nanoをスリープモードにする (エンジンを切らずに停車する場合しか使えないかも)

処理速度問題

そもそも処理が遅く、リアルタイム で表示できない可能性

速度情報取得問題

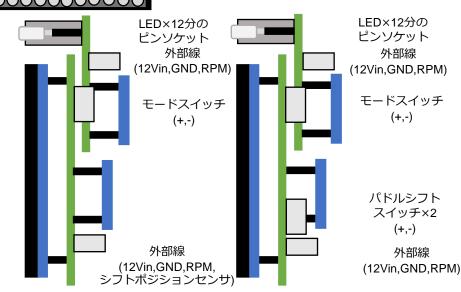
自作センサで行う場合、方法が分からない

基板問題

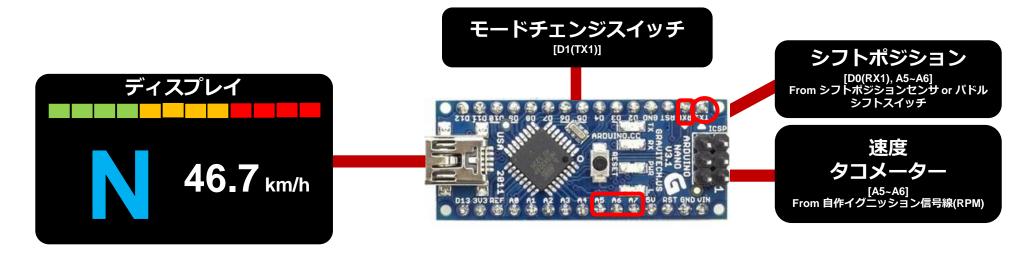
ディスプレイとLEDを使用するので、 計器系マイコンも基板も2つ必要 (パドルシフト用マイコンは1つ必要)

LED固定問題

LEDを再利用可能な状態(ピンソケットを通して抜き刺しできる)かつ固定する方法考案が必要



Indicator System (New ver.)



処理性能問題

クロック周波数が足りない場合、モードスイッチで処理数を制限 (速度、タコメーターのどちらか動作停止)

消費電力問題

Arduino Nanoをスリープモードにする (エンジンを切らずに停車する場合しか使えないかも)

処理速度問題

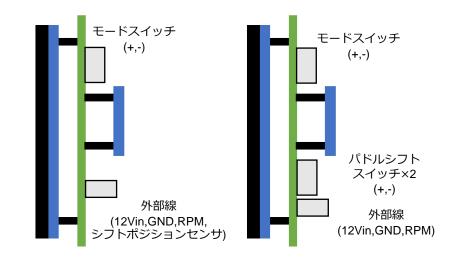
そもそも処理が遅く、リアルタイムで表示できない可能性 (LEDよりも反応遅い)

速度情報取得問題

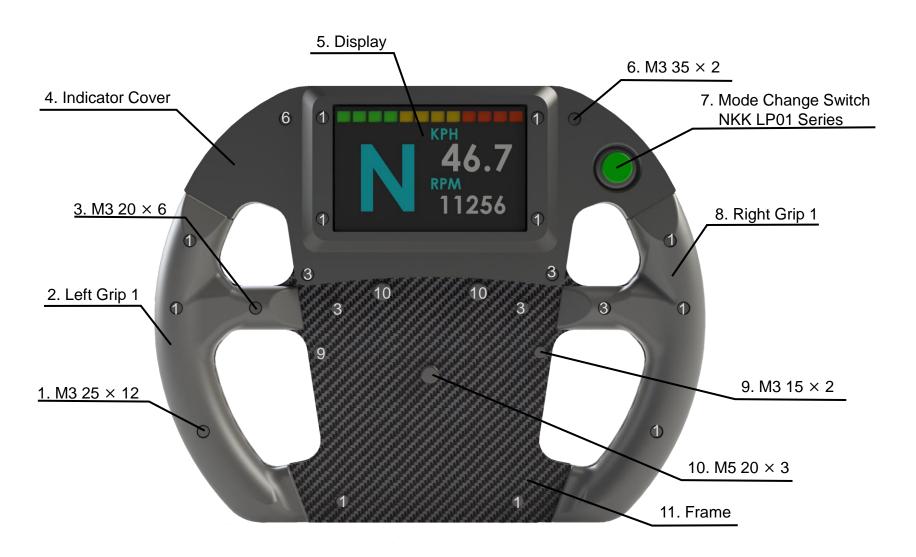
自作センサで行う場合、方法が分からない

基板問題

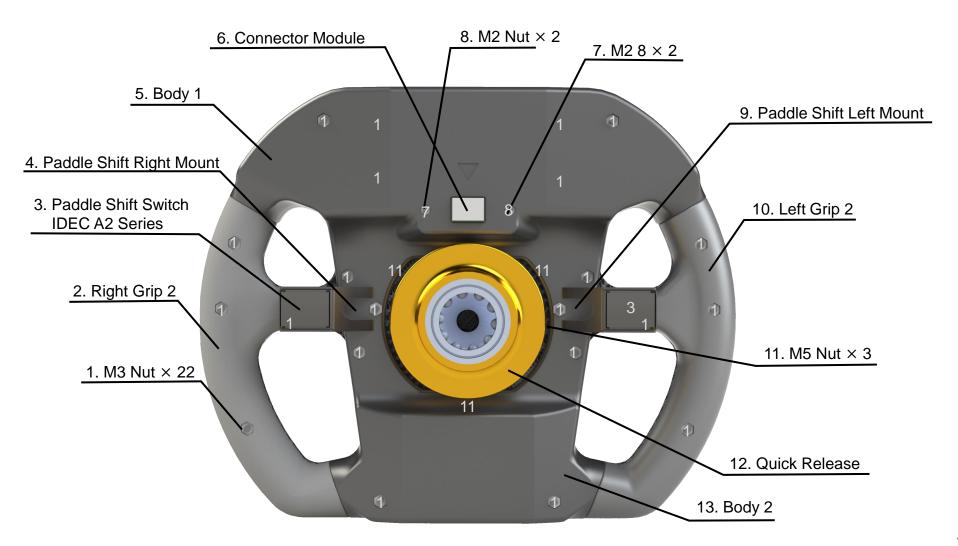
ディスプレイに全て表示させる場合、 計器系マイコンは1つで済むため、基 板も1枚で済み簡素化が可能 (パドルシフト用マイコンが1つ必要)



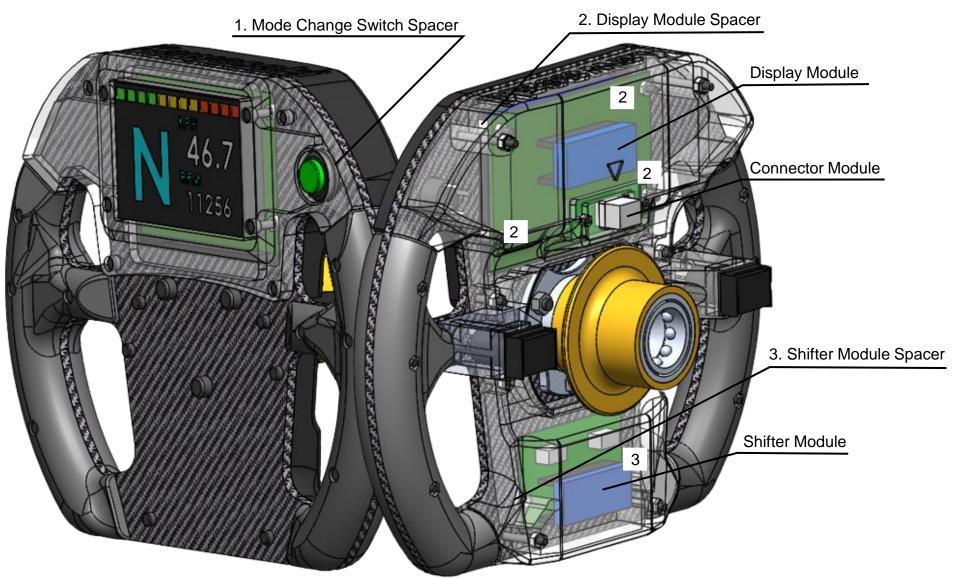
Steering Wheel



Steering Wheel



Steering Wheel

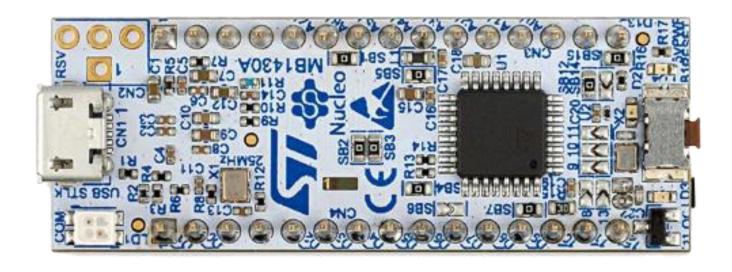


Future Work

Insert Nut化



STM32 Micro Computer化



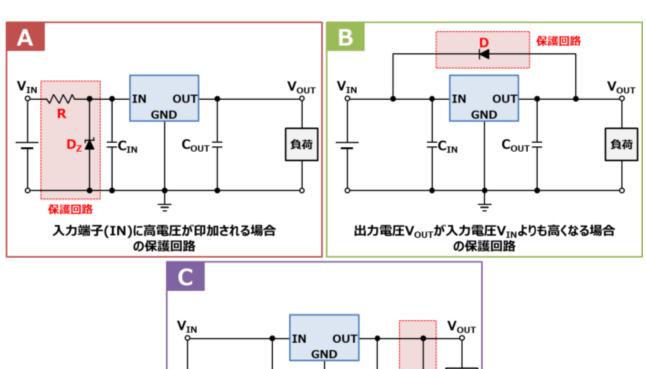
LEDタコメータのチップLED化

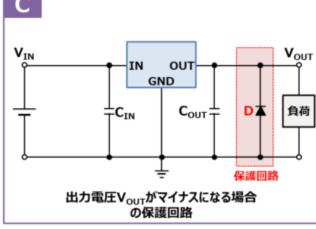


電源安定化供給

https://tool-lab.com/pic-practice-11/

https://detail-infomation.com/3-terminal-regulator/



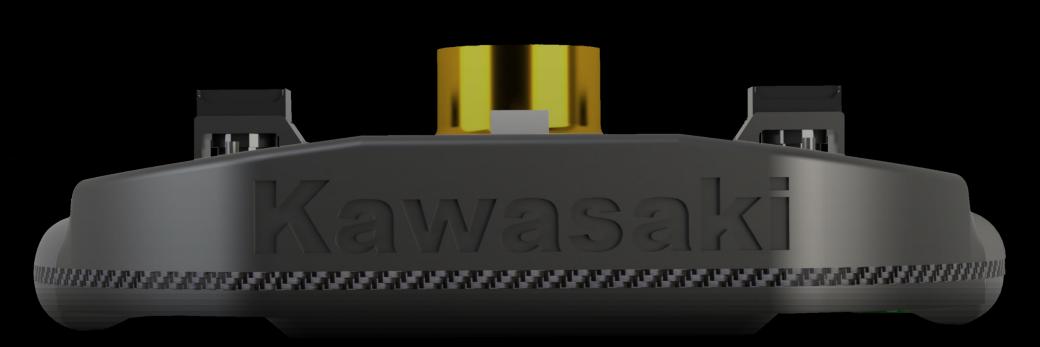


外部接続コネクタのRAPFIX Quick Release化

https://www.worksbell.co.jp/products_detail/racing/



Finished Part

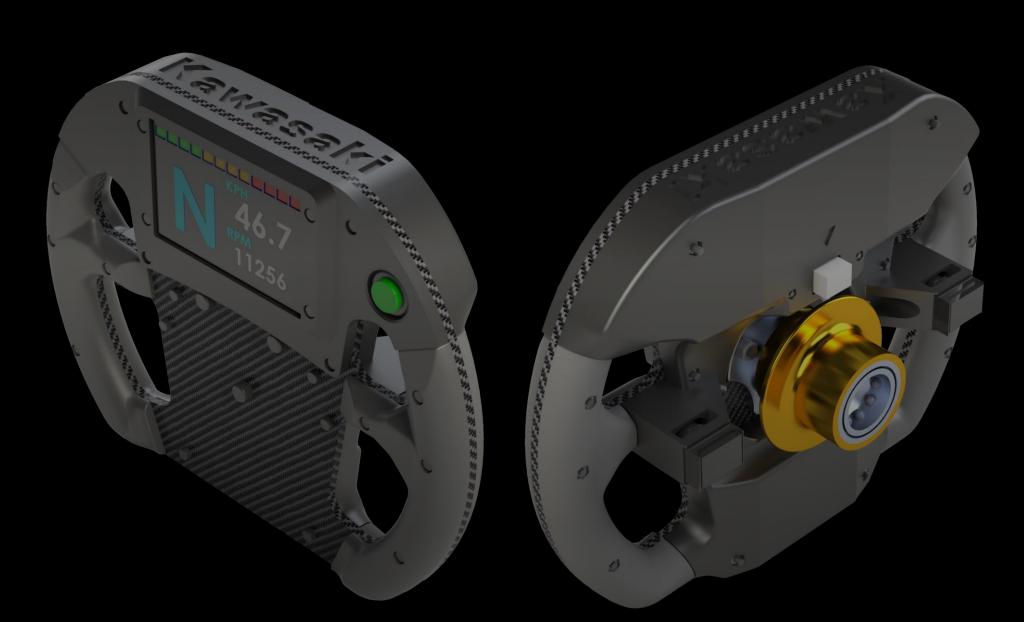


Kawasaki

КРН 46.7 RPM

SHATAT







Subject to the existing rights of third parties, Ritsumei Racing is the owner of the copyright in this work, and no portion hereof is to be copied, reproduced, or disseminated without the prior written consent of Ritsumei Racing.