

PROJET ROBOTIQUE POLYTECH NANCY



Datasheet Carte Ascenseur

Table des matières

I.	Description	3
II.	Alimentation.....	3
III.	Signaux	3
IV.	Environnement.....	4
V.	Schéma électronique.....	4
VI.	Routage	5
VII.	Vues 3D.....	6



I. Description

Un ascenseur a pour rôle de capter, stocker et décharger les gobelets. Il est composé de deux pinces qui peuvent se déplacer à la verticale. Cette carte a pour but d'assurer la commande des servomoteurs et du moteur pas à pas.

II. Alimentation

Alimentation	Tension	Consommation
	12V	1A
	5V	1A

Tableau 1: Tableau de description de l'alimentation

III. Signaux

Signaux d'entrées	Fin de course
	SWIO
	SWCLK
	SWO
	NRST
Signaux de sorties	PWM Pince1
	PWM Pince2
	M2B
	M2A
	M1A
	M1B
Signaux bidirectionnel	CAN Low
	CAN Hight

Tableau 2: Tableau de description des entrées et des sorties

VI. Routage

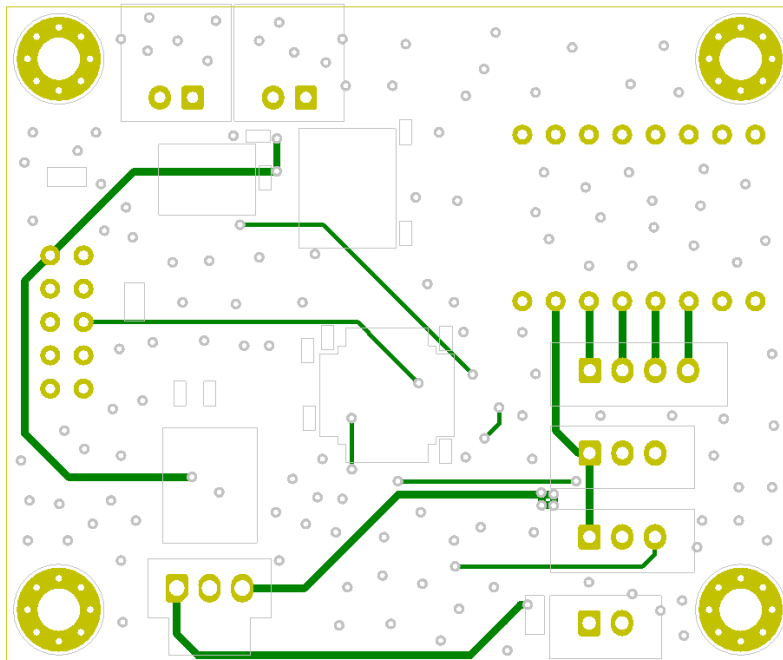


Figure 2: Vue du routage de la face arrière

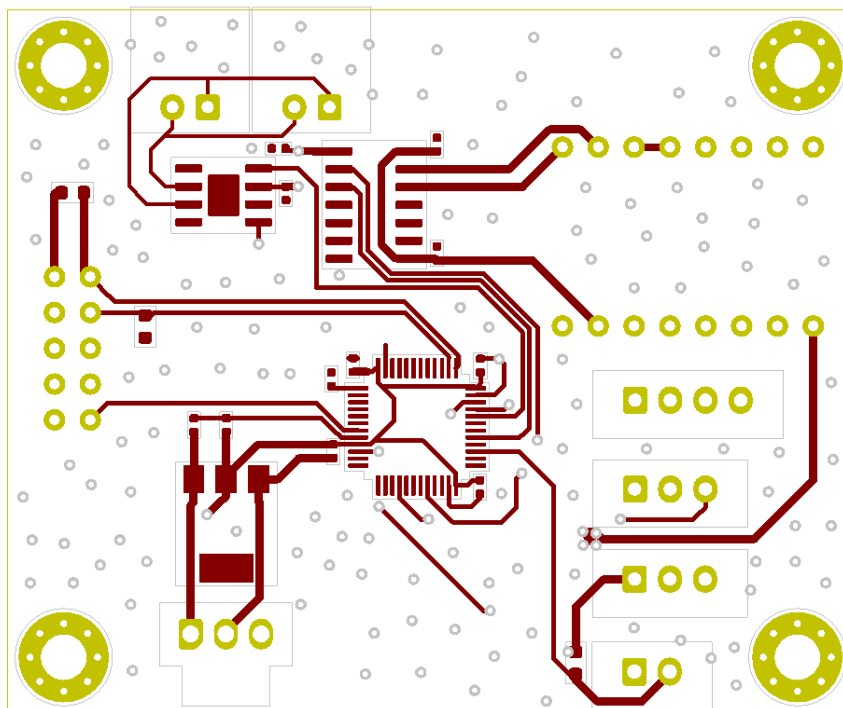
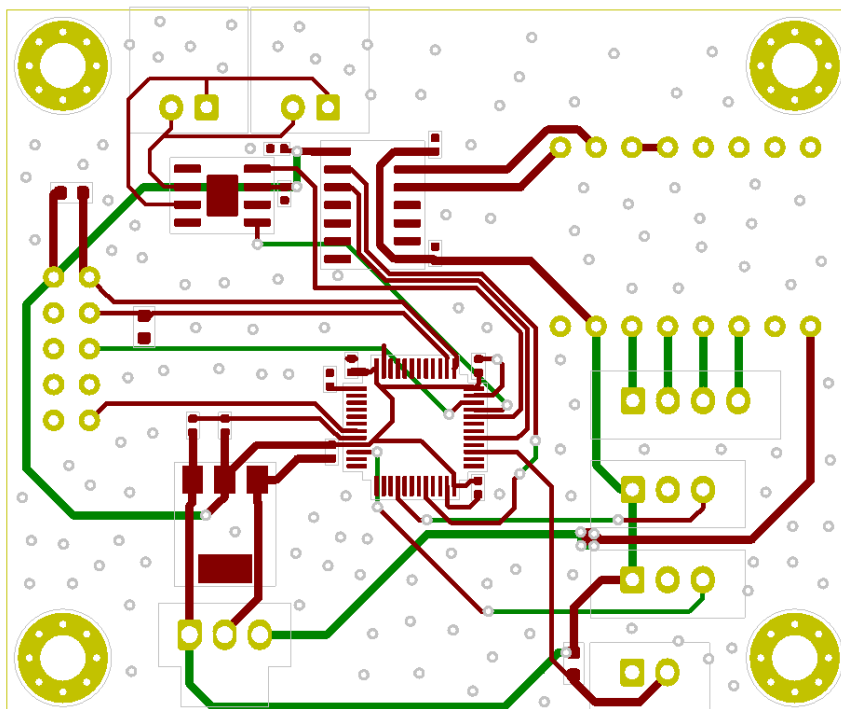


Figure 3: Vue de la face avant



Vues 3D

Figure 4: Vue du routage

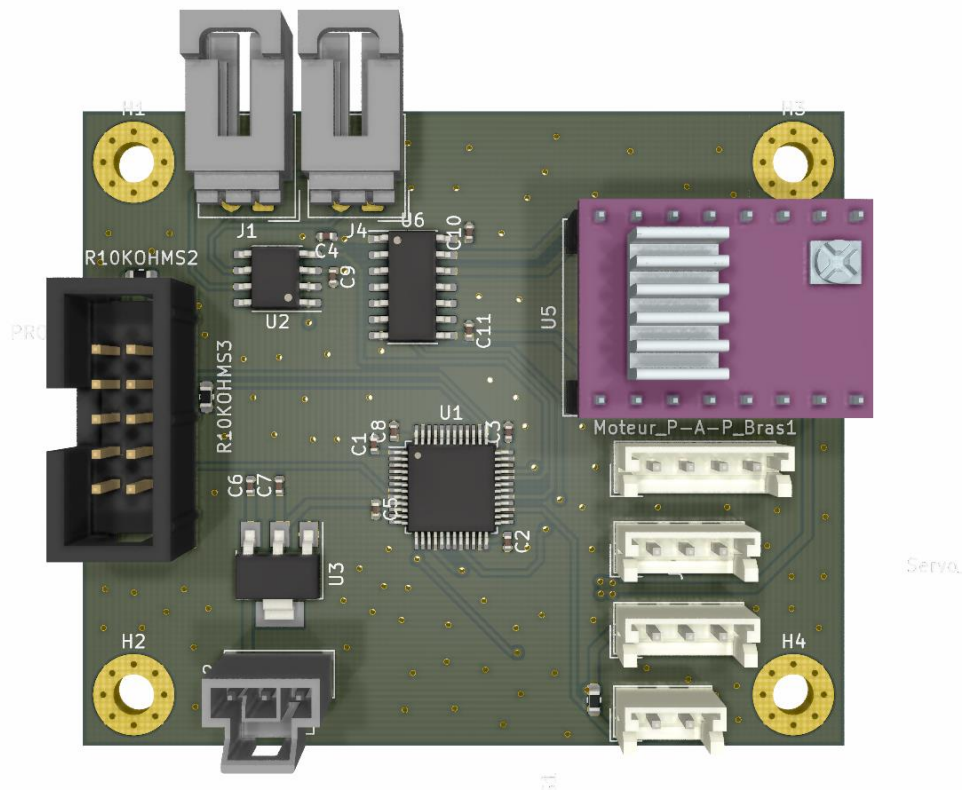


Figure 5: Vue 3D de la face avant

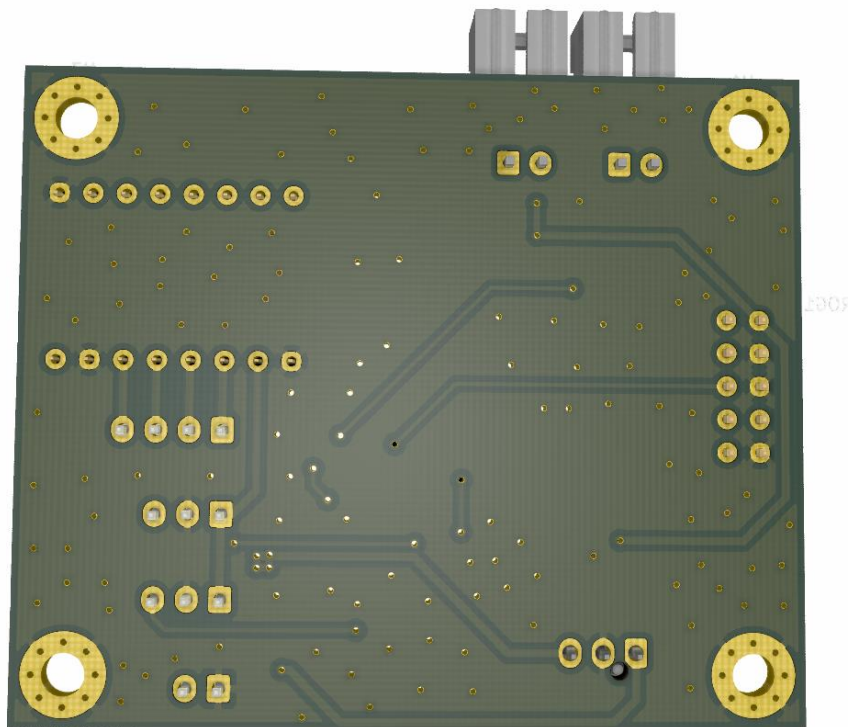


Figure 6: Vue 3D de la face arrière

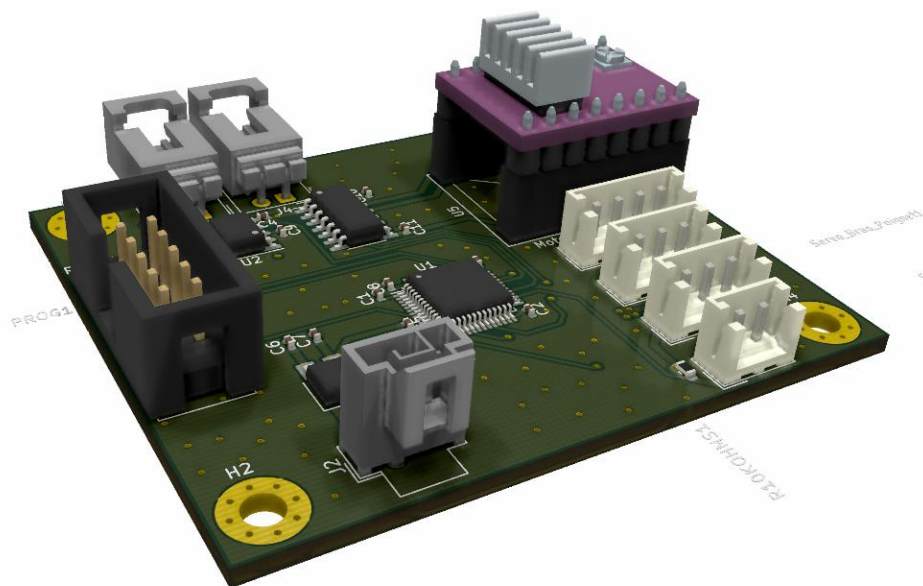


Figure 7: Vue en 3D réaliste de la carte