```
Índice

Página 2 - Vista geral

Página 3 - Sistema de Potência

Página 4 - Sistema de Segurança

Página 5 - Sistema de Controlo

Página 6 - Sensores Lidar

Página 7 - Subsistema CAN

Página 8 - Camada 1

Página 9 - Camada 2

Página 12 - Camada 3

Página 12 - Camada 4

Página 12 - Subsistema Motor

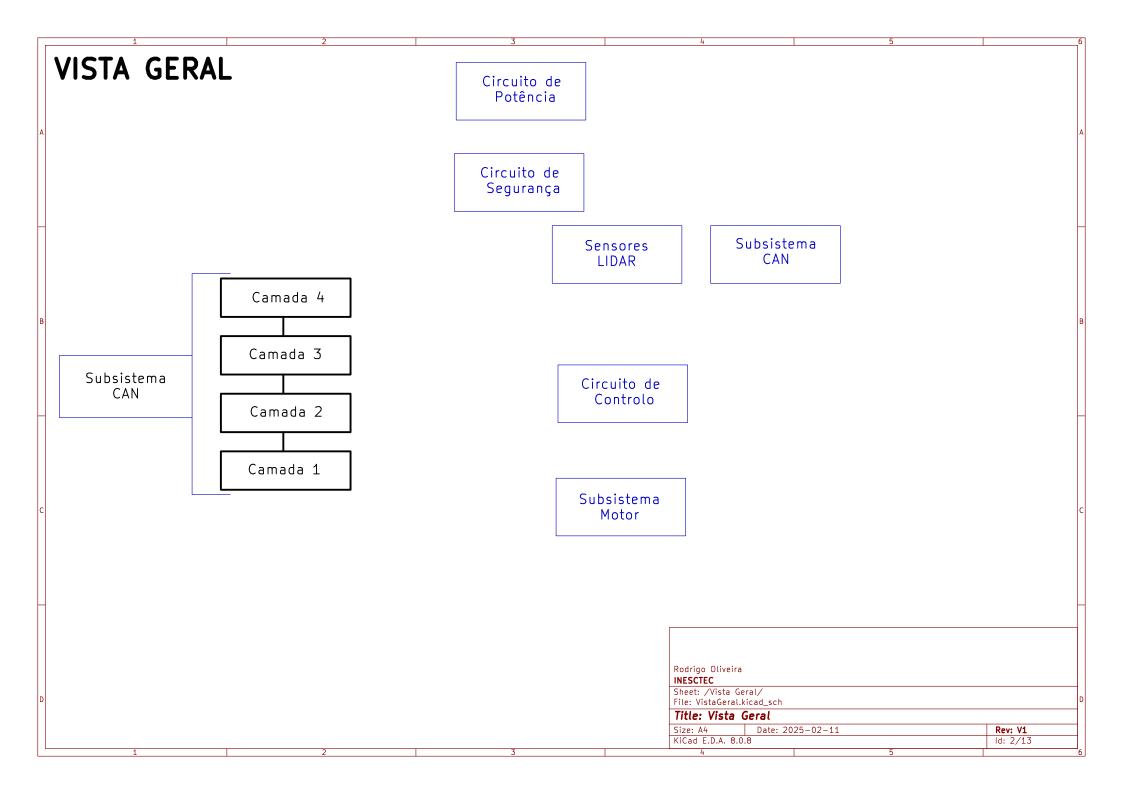
Página 13 - Ficha Derivadora

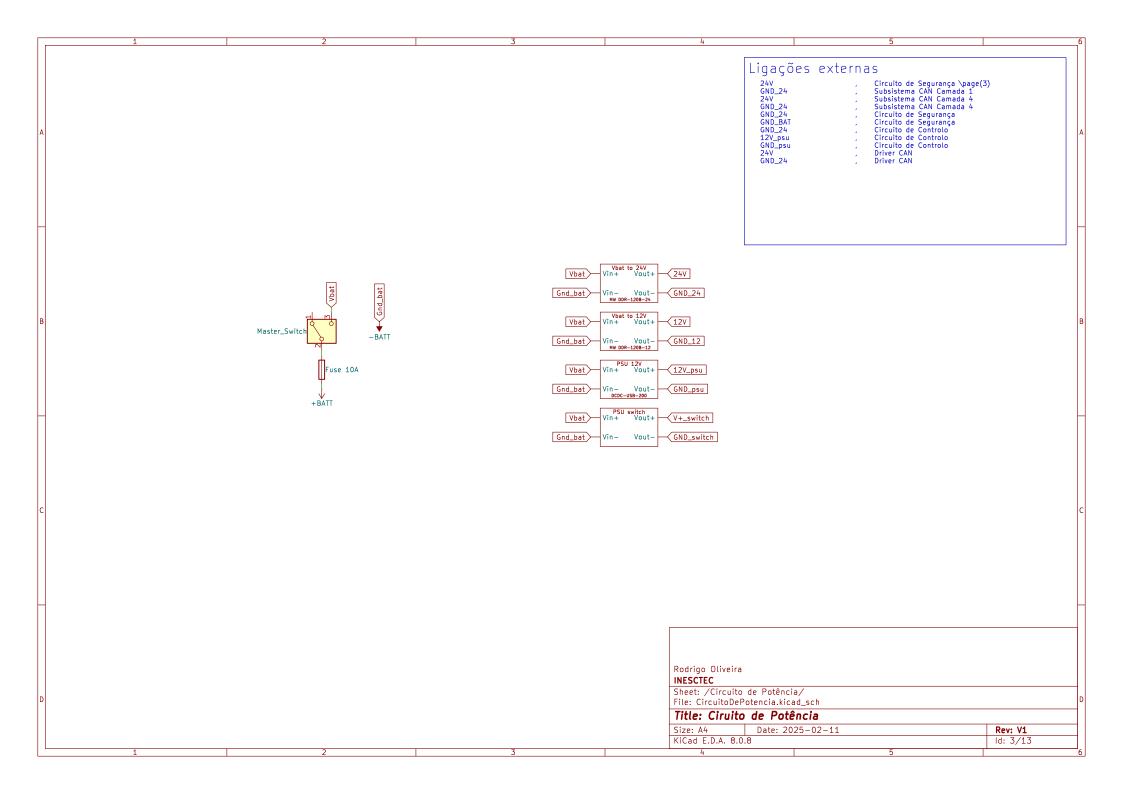
Página 14 - Derivador de Sinal

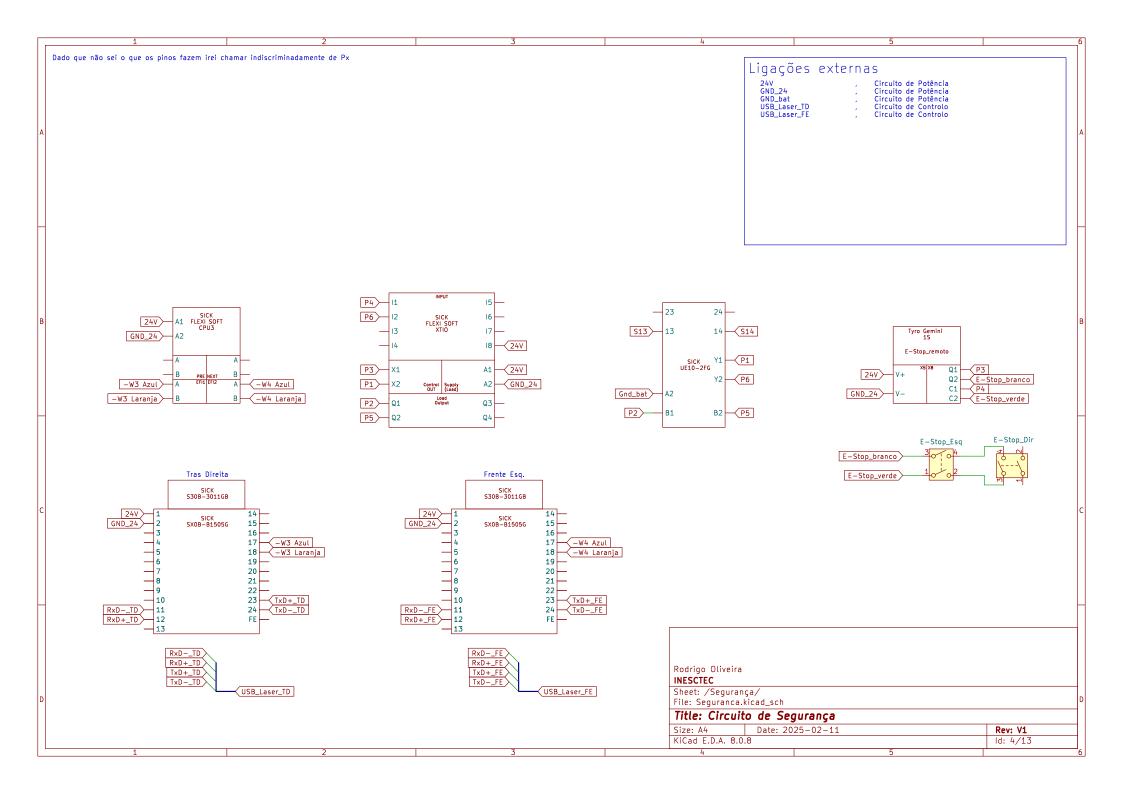
Página 15 - Driver CAN
```

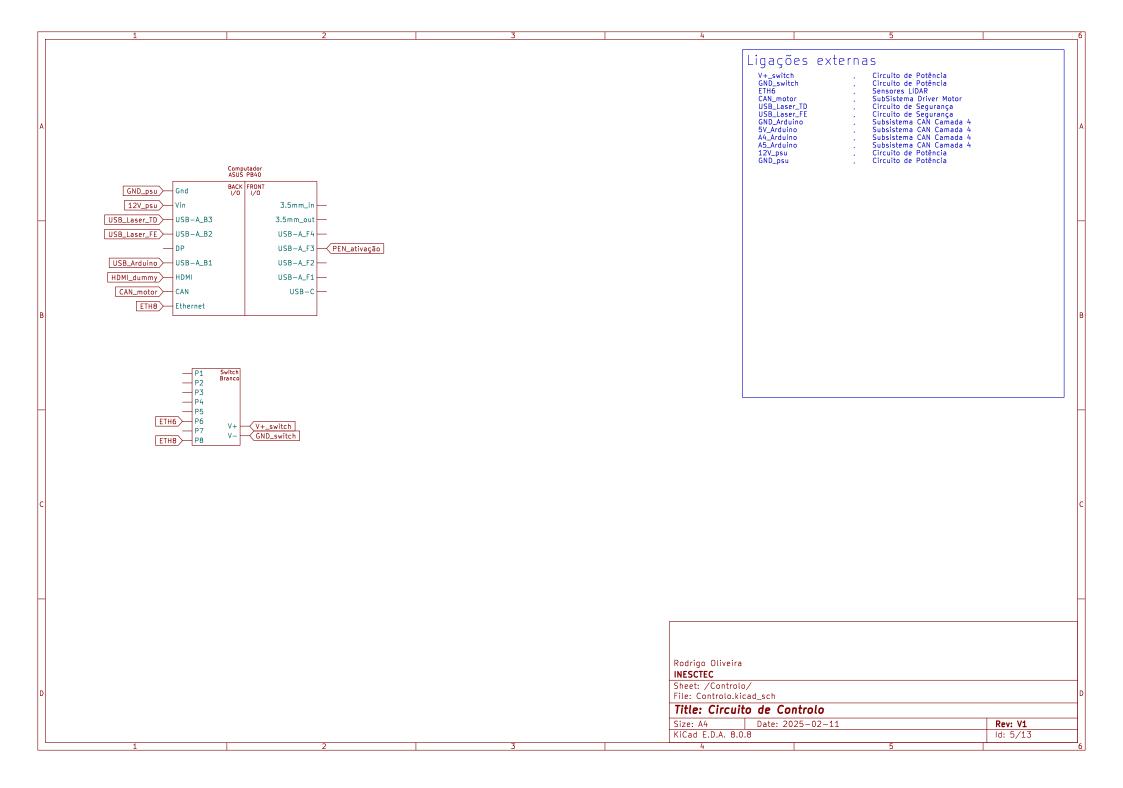
METER EM CADA PÁGINA ONDE VÃO AS LIGAÇÕOES SE SAIREM DA PÁGINA EM QUESTÃO

Rodrigo Oliveira
INESCTEC
Sheet: /
File: projetoEmpilhador.kicad_sch
Title: AVANTGARDE
Size: A4 Date: 2025-02-11 Rev: V1
KiCad E.D.A. 8.0.8 Id: 1/13



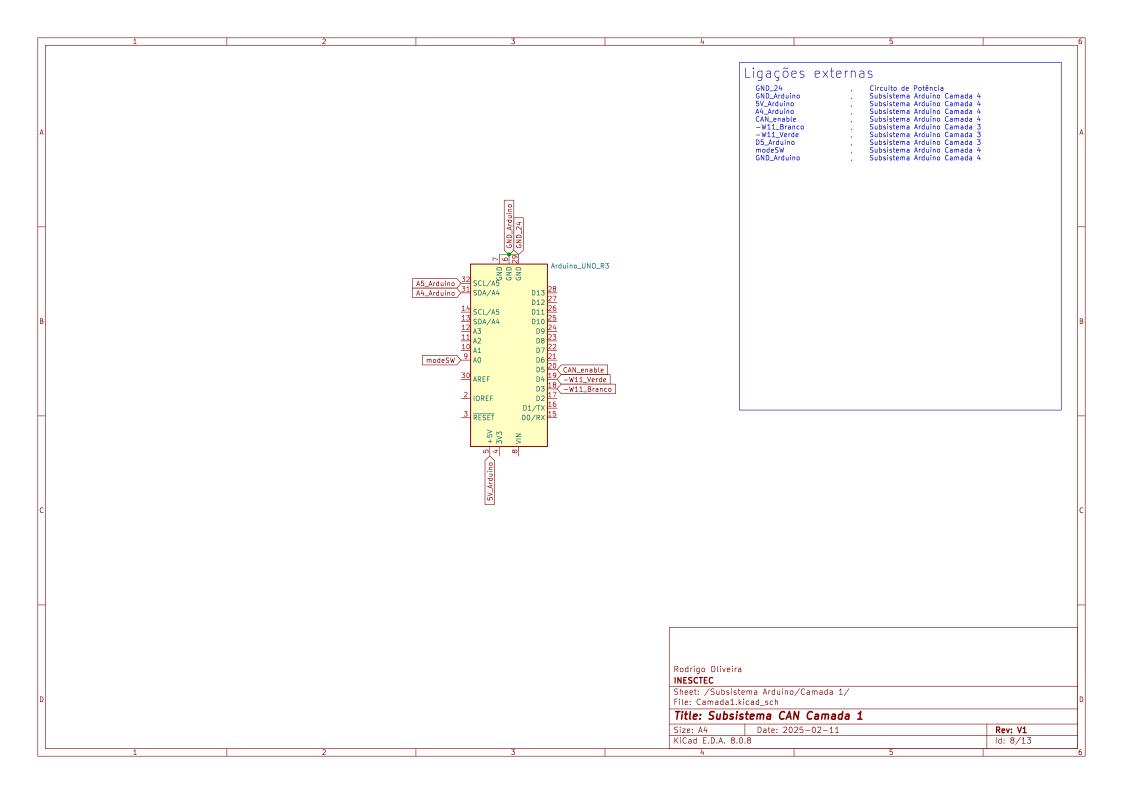


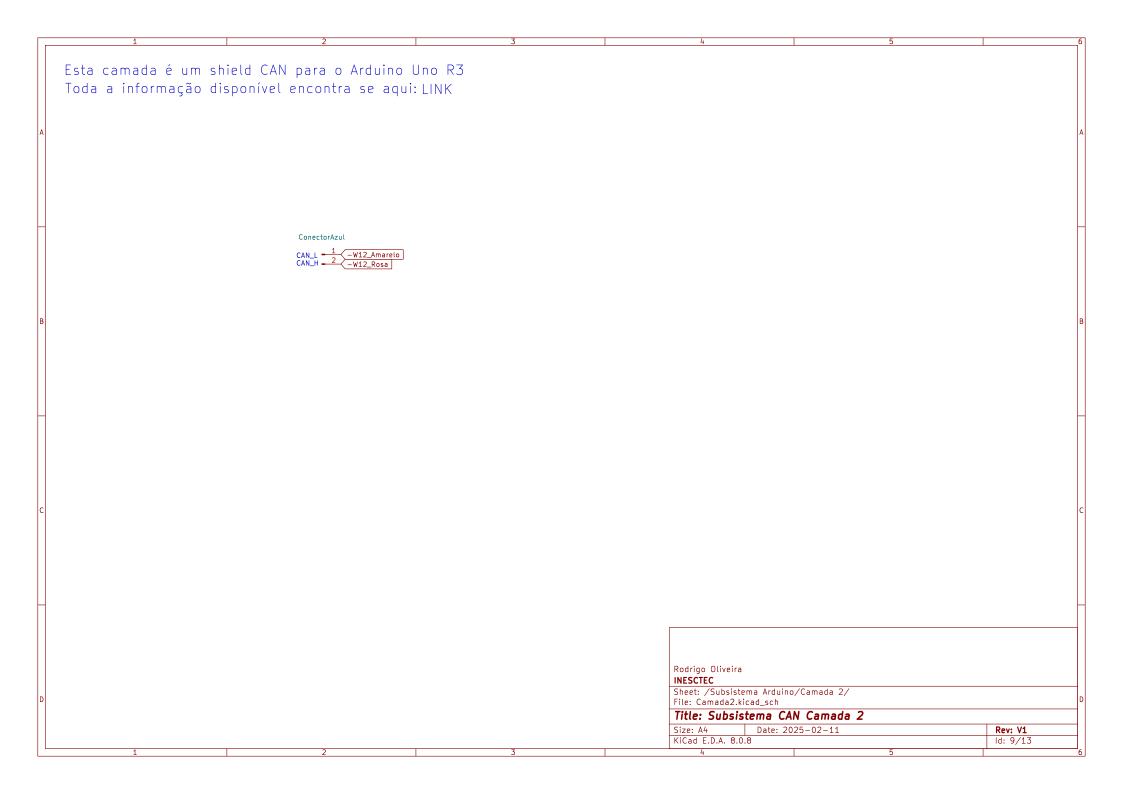




4	2	7	ŀ		E	
1		J	4		5	6
A						l A
\vdash						<u> </u>
<u> </u>						
						l _B
						<u> </u>
[c]						ا
						ا
\vdash						⊢
						\neg
			Rodrigo Oliveira			
			Rodrigo Oliveira INESCTEC			
			Sheet /Sensores LIDAD/			
D			Sheet: /Sensores LIDAR/ File: SensoresLIDAR.kicad_s	ch		ما
			THE SEISUIESLIDAR KICAO_S	CII		
			Title: Subsistema LIL	DAR		
						Pour V1
			Size: A4 Date: 20)25-02-11		Rev: V1 Id: 6/13
			KiCad E.D.A. 8.0.8			Id: 6/13
1	2	3	4		5	6
<u> </u>						







OBS

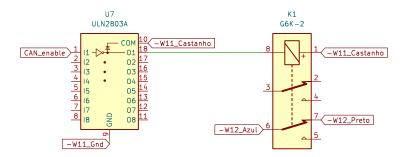
Esta camada é responsável por separar o -W12_Azul do -W12_Preto com um sinal do Arduino

Estes cabos(-W12_Azul do -W12_Preto) são o V+ da linha CAN, quando desligados, desligam a coluna de direção

Ligações externas

-W11_Branco -W11_Verde -D5_Arduino -W12_Preto -W12_Azul -W11_Gnd -W11_Branco Subsistema CAN Camada 1 Subsistema CAN Camada 1 Subsistema CAN Camada 1 Ficha Derivadora Ficha Derivadora Derivador de Sinal Derivador de Sinal -W11_Verde -W11_Castanho Derivador de Sinal

Derivador de Sinal





Rodrigo Oliveira

INESCTEC

Sheet: /Subsistema Arduino/Camada 3/

File: Camada3.kicad sch

Title: Subsistema CAN Camada 3

Size: A4 Date: 2025-02-11 Rev: V1 KiCad E.D.A. 8.0.8 ld: 10/13

