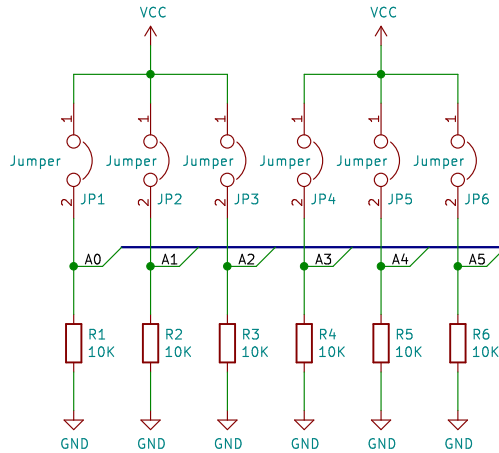


### Bloque con jumper para Address I2C

Dirección I2C

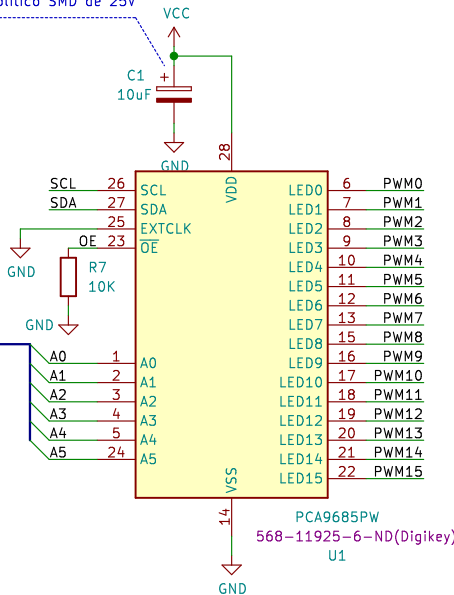
1 + A5 + A4 + A3 + A2 + A1 + A0 + RW

Nota: Abierto = 0 / Cerrado = 1

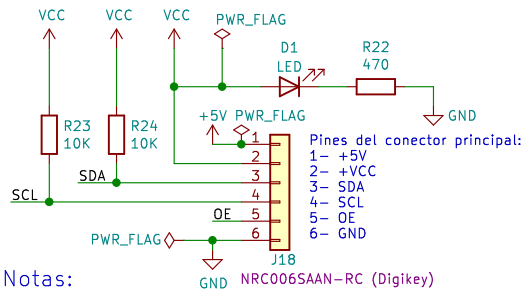


### Bloque de control de servos mediante I2C

Capacitor de desacople  
Electrolítico SMD de 25V



### Bloque de interfaz para el usuario

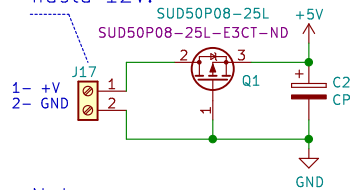


Notas:

a) El pin OE es un habilitador de salidas, con un nivel lógico bajo habilita todas las salidas, mientras que un nivel lógico alto deshabilita estas últimas.

### Bloque de alimentación

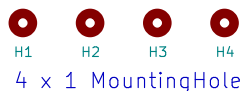
Mediante el bloque de 2 terminales puede alimentar los servos con 5-6 VDC. Si es necesario puede incrementar el voltage hasta 12V.



Notas:

a) El valor "CP" del capacitor dependerá del número de servos "n" que manejará el driver. Como referencia utilice la Ec.  $CP = n * 100 \mu F$

Agujeros de 3.5 mm



Fiduciales



Autor: Gerónimo Franco Ezequiel

Revisor: Gerónimo Franco, Diego Brengi

Esta obra está bajo una Licencia Creative Commons Atribución 4.0 Internacional. 2021

**Diseño de PCB - CESE - 14Cohorte**

Sheet: /

File: PCA9685 Replica.sch

**Title: Réplica de Controlador 16 Canales PWM/Servos con PCA9685**

Size: A4 Date: 2021-09-09

KiCad E.D.A. kicad (5.1.8)-1

Rev: 1.0

Id: 1/1