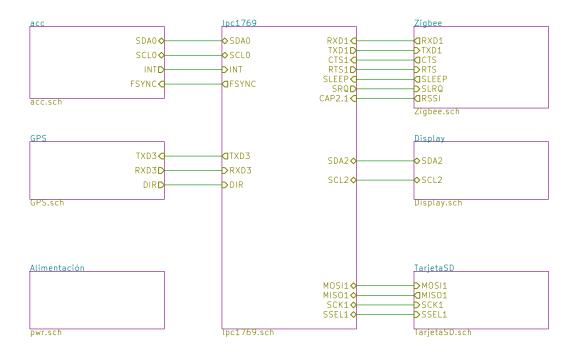
# **PER4MANCE**

Placa base — lpc1769



Sport Tracker
Medidor de posición y velocidad de sujetos en movimiento.
Autores: Alegre M. E., Bautista L., Tarazona L.
https://github.com/ealegremendoza/proyecto\_4to
UTN - FRBA

UTN - FRBA Sheet: /

File: pbase.sch

 Title: Diagrama de bloques

 Size: A4
 Date: 2018-10-30
 Rev: A

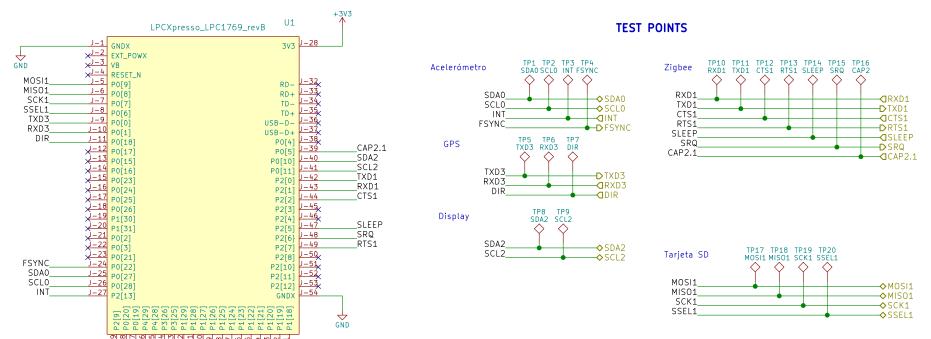
 KiCad E.D.A. kicad 4.0.7-e2-637658ubuntu16.04.1
 Id: 1/8

2

3

## Microcontrolador

LPCXpresso LPC1769 REV C



NOTA:
Debido a que no se hace uso de los pines PD (los inferiores), pueden usarse hasta la fecha las siguientes revisiones:

— REV B

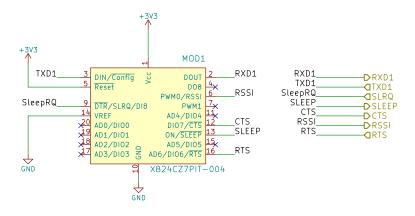
— REV C

— REV D \*

SIEMPRE QUE NO SE SUELDEN DICHOS PINES AL LPC Y/O A ESTA PLACA BASE.

# Comunicación inalámbrica - Zigbee

XBEE / XBEE-PRO



Comunicación Zigbee XBEE / XBEE-PRO Antena incorporada. UART Autores: Alegre M. E., Bautista L., Tarazona L. UTN - FRBA

UTN - FRBA Sheet: /Zigbee/

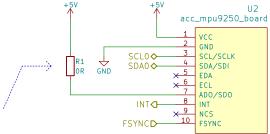
File: Zigbee.sch

Title: Diagrama de bloques

'	litle: viagra	tle: Diagrama de bloques			
S	Size: A4	Date: 2018-10-30		Rev: A	
K	KiCad E.D.A. ki	cad 4.0.7—e2—6376 <del>58</del> ubuntu16.04.1		ld: 3/8	
K	KiCad E.D.A. ki	cad 4.0.7-e2-6376 <del>58</del> ubuntu16.04.1		ld: 3/	′8

## Acelerómetro

MPU9250



En este caso, soldarlo o no, no trae complicación alguna.

Módulo acelerómetro MPU 9250.

- El mismo consta con un acelerómetro, un giróscopo y un magnetómetro.

- Información en los tres ejes X,Y,Z.
  A travéz del pin 7 (ADO) puede modificarse su dirección llevándolo a VCC (5v).
  R1 es un jumper. Quitarlo si se desea conservar la dirección que trae por defecto.
  Si FSYNC no se usa ponerlo a GND o en LOW.
- Cuenta con un regulador dropout para conectarse a 5v. Osea que puede conectarse de 3v3 a 5v.

Acelerómetro MPU9250. con magnetómetro. I2C. Pin [1:8] compatible con MPU6050.

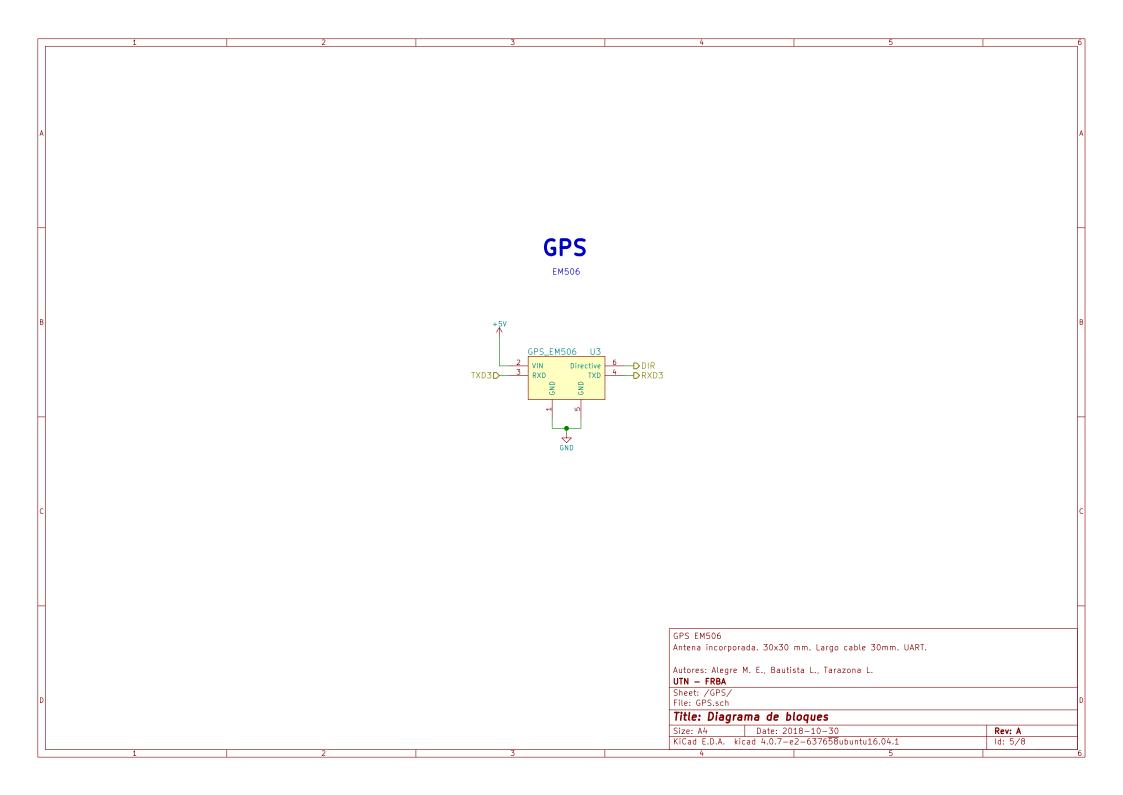
Autores: Alegre M. E., Bautista L., Tarazona L.

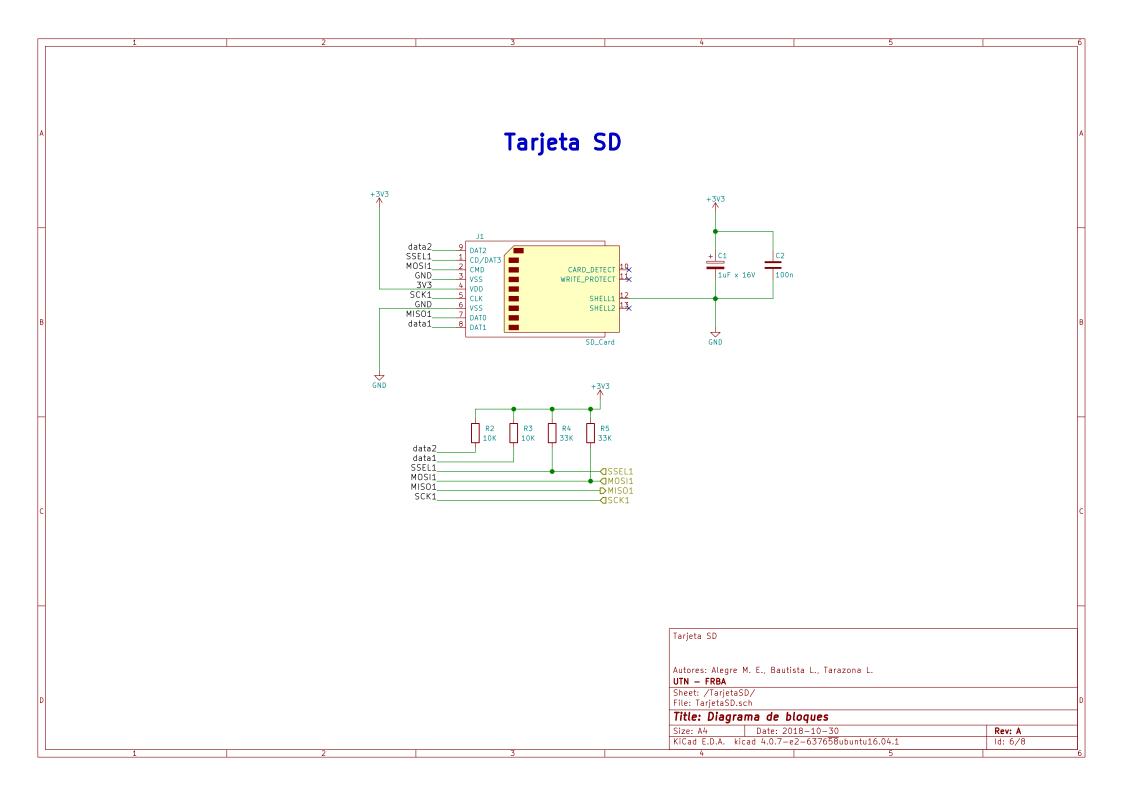
UTN - FRBA

Sheet: /acc/ File: acc.sch

Title: Diagrama de bloques

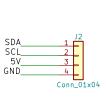
Size: A4 Date: 2018-10-30 Rev: A KiCad E.D.A. kicad 4.0.7-e2-637658ubuntu16.04.1 ld: 4/8

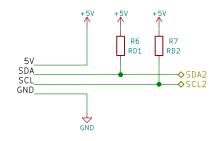




# **Display**

Display Oled 0.96 Azul 128x64 I2c Ssd1306 Nubbeo





IMPORTANTE. RD1 y RD2 deben calcularse para realizar la comunicación I2C. Si alguno de los dos dispositivos ya los incorpora, quitarlos.

Display OLED 12C

Autores: Alegre M. E., Bautista L., Tarazona L.

UTN - FRBA

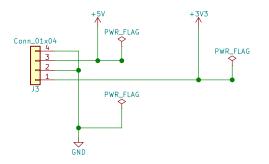
Sheet: /Display/ File: Display.sch

Title:	Diad	irama d	le bi	loc	iues
--------	------	---------	-------	-----	------

	<u> </u>	
Size: A4	Date: 2018-10-30	Rev: A
KiCad E.D.A. I	icad 4.0.7-e2-6376 <u>58</u> ubuntu16.04.1	ld: 7/8

# Alimentación

5V & 3.3V CC



### 3v3:

- Microcontrolador. LPCXpresspo LPC1769
  Comunicación inalámbrica. XBEE / XBEE PRO
  Tarjeta SD

- GPS. EM506ACELERÓMETRO. MPU9250
- Display OLED

Alimentación externa de la placa. Conectar a 5V y a 3.3V de continua.

Autores: Alegre M. E., Bautista L., Tarazona L.

UTN - FRBA

Sheet: /Alimentación/

File: pwr.sch

Title:	Diagrama	de bloques	;

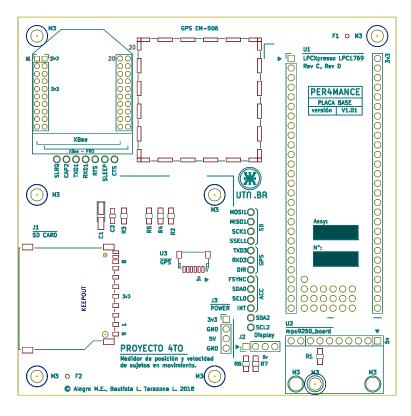
3	···	
Size: A4	Date: 2018-10-30	Rev: A
KiCad E.D.A. kid	ad 4.0.7-e2-6376 <del>58</del> ubuntu16.04.1	ld: 8/8

## **PER4MANCE**

Placa Base



PRECAUCIÓN: NO PROGRAMAR SI LA PLACA ESTÁ ALIMENTADA EXTERNAMENTE. **ES ALTAMENTE RECOMENDABLE** PROGRAMAR EL MICROCONTROLADOR POR SEPARADO ANTES DE CONECTARLO A ESTA PLACA. RIESGO DE QUEMAR TODO.



Material: FR4 Copper Weight: 1oz / 35um PCB SIZE: 100 X 100 mm PCB COLOR: RED

Valores:

R1 = OR (opcional)

R2 = 10K

R3 = 10KR4 = 33K

R5 = 33K

R6 = calcular

R7 = calcular

 $C1 = 1uF \times 16V$  (polarizado)

C2 = 100 nF

### IMPORTANTE.

- Todos los resistores y C2 son 0805. C1: CP\_Tantalum\_Case-A\_EIA-3216-18.
   Conector del GPS: JST\_SH\_SM06B-SRSS-TB\_06x1.00mm\_Angled.
- Tarjeta SD: SD Ouplin 9004-BA09W01C00A
- Resistores de PULL-UP: R6 y R7 deben calcularse para realizar la comunicación I2C del display.
- Si alguno de los dos dispositivos ya los incorpora, quitarlos, no pasa nada.
- R1 Puede no conectarse. En este caso no afecta al funcionamiento del dispositivo ya que es solo para redireccionamiento del mismo.
- Debido a que no se hace uso de los pines PD (los inferiores), pueden usarse hasta la fecha las siguientes revisiones: B, C Y D. SIEMPRE QUE NO SE SUELDEN DICHOS PINES AL LPC Y/O A ESTA PLACA BASE.
- Los 8 primeros pines del MPU9250 son perfectamente compatibles con el MPU6050.
- El módulo cargador de batería va ubicado sobre esta placa de modo que encajen los agujeros y los 4 pines de alimentación.
- El display se conecta por medio de cables a esta placa para asegurarlo al gabinete

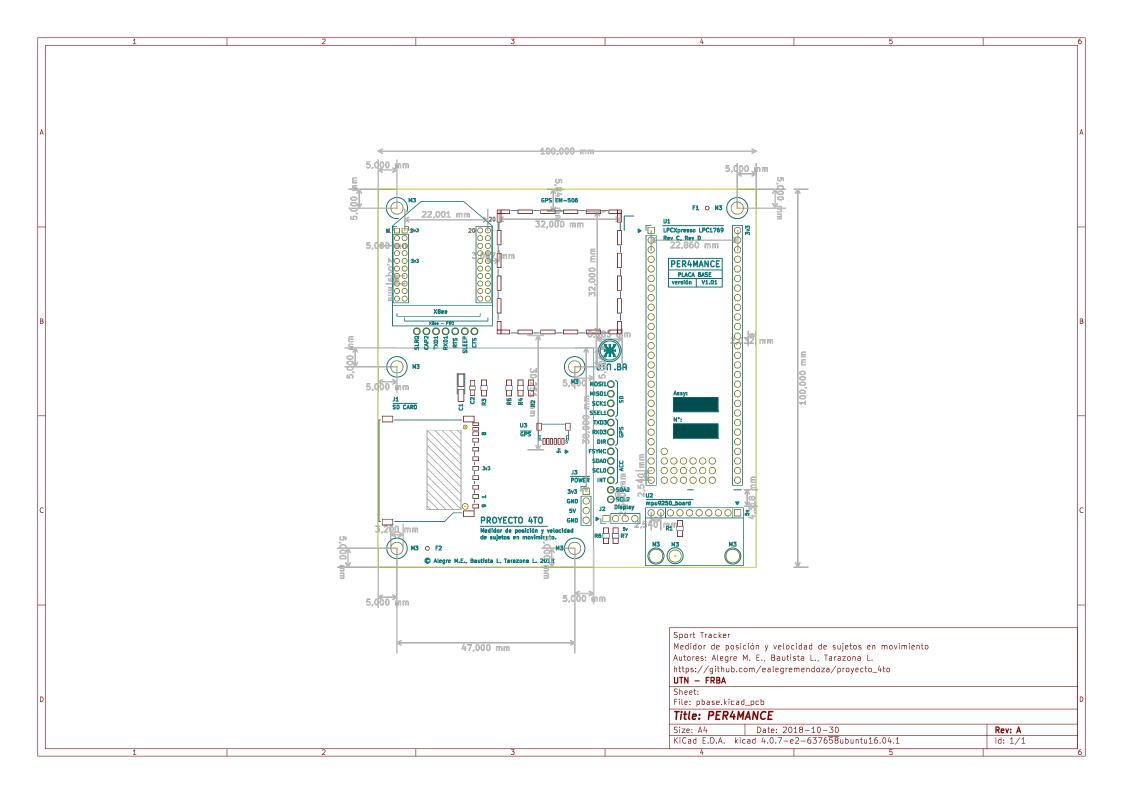
Medidor de posición y velocidad de sujetos en movimiento Autores: Alegre M. E., Bautista L., Tarazona L.

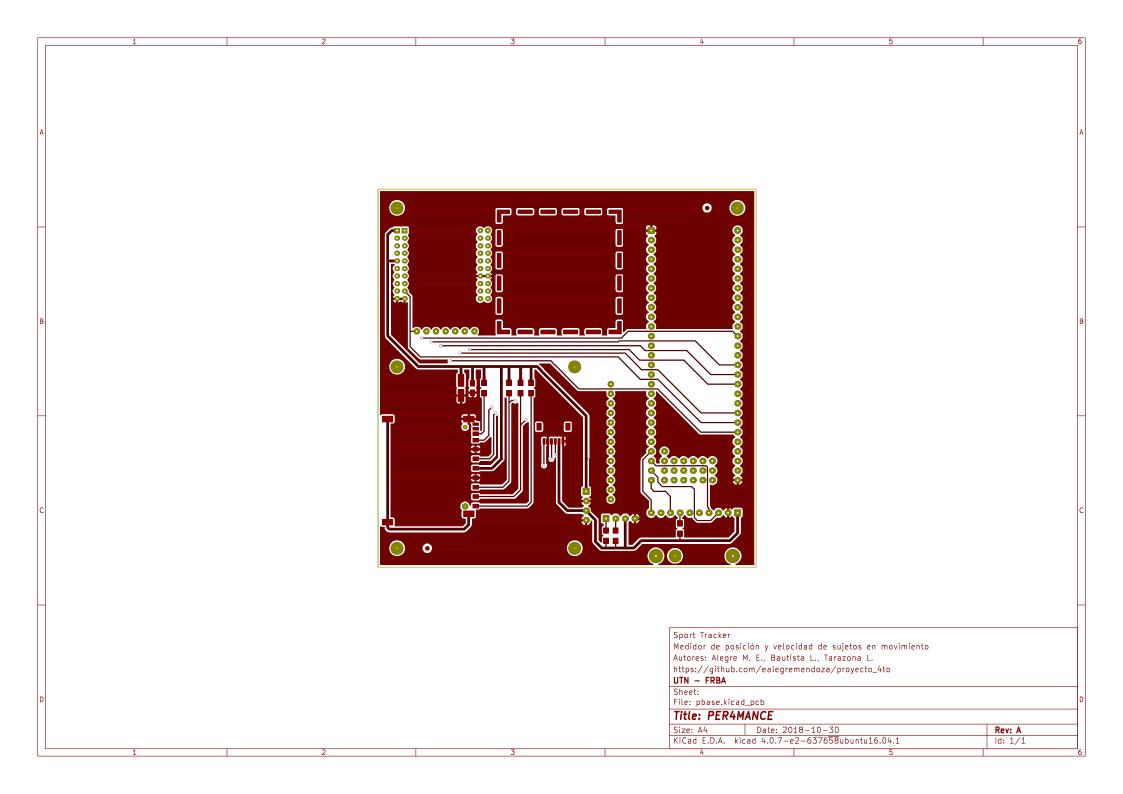
https://github.com/ealegremendoza/proyecto\_4to UTN - FRBA

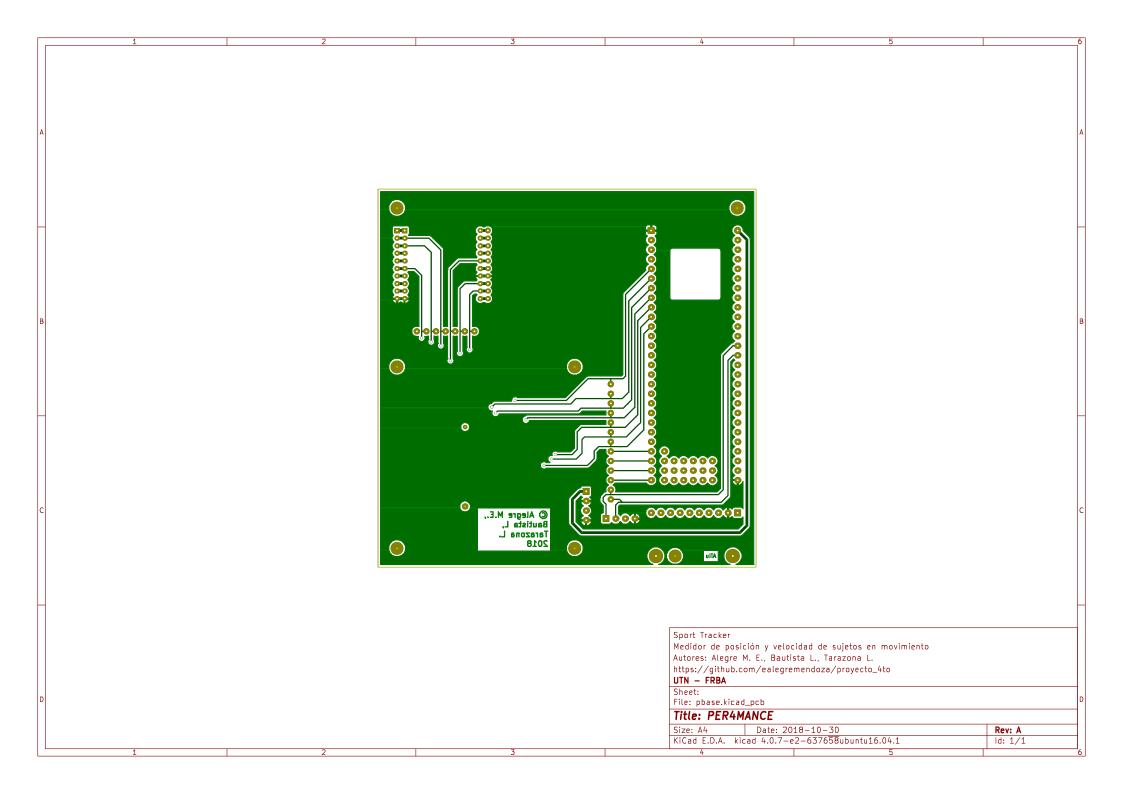
Sheet:

File: pbase.kicad\_pcb

Title: PER4MANCE			
Size: A4	Date: 2018-10-30	Rev: A	
KiCad E.D.A.	kicad 4.0.7-e2-6376 <del>58</del> ubuntu16.04.1	ld: 1/1	







### pbase

Count:	22				
Comp:					
Item	Qty	Ref	Value	LibPart	Footprint
	1	C1	1uF x 16V	CP	C SMD:CP_Tantalum_Case-A_EIA-3216-18_Hand
	1	C2	100n	C	C SMD:C_0805_HandSoldering
	1	J1	SD Oupiin 9004-BA09W01C00A	conn:SD_Card	SD_TE_2041021_edit
	1	R1	0R	R	R SMD:R_0805_HandSoldering
			10K	R	R SMD:R_0805_HandSoldering
			33K	R	R SMD:R_0805_HandSoldering
		R6	RD1	R	R SMD:R_0805_HandSoldering
	1	R7	RD2	R	R SMD:R_0805_HandSoldering
	1	U3	GPS_EM506	GPS_EM506	Conn JST_SH_SM06B-SRSS-TB_06x1.00mm_Angled
	2		Conn_02x10	PINES HEMBRA 2X10 p2mm	Para el zigbee. Si no se consigue ? 2 TIRAS PINES HEMBRA 1X10
	2		PINES HEMBRA 1X40 P2.54mm	PINES HEMBRA 1X40 P2.54mm	Para lpc1769,acelerómetro, PWR y display.
	1		LPCXpresso_LPC1769_revc	LPCXpresso_LPC1769_revc	lpc1769_board_revC
			acc_mpu9250_board	acc_mpu9250_board	mpu9250_board
	1		GPS_EM506	GPS_EM506	GPS EM506
	1	MOD1	XB24CZ7PIT-004	XBEE / XBEE-PRO	xbee_xb24cz7pit_004