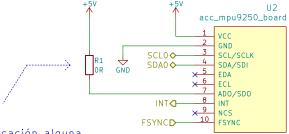


## Acelerómetro

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 interno low dropout de 3v3 para conectarse a 5v.

Por lo que puede conectarse tanto a 5V como a 3V3.

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

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

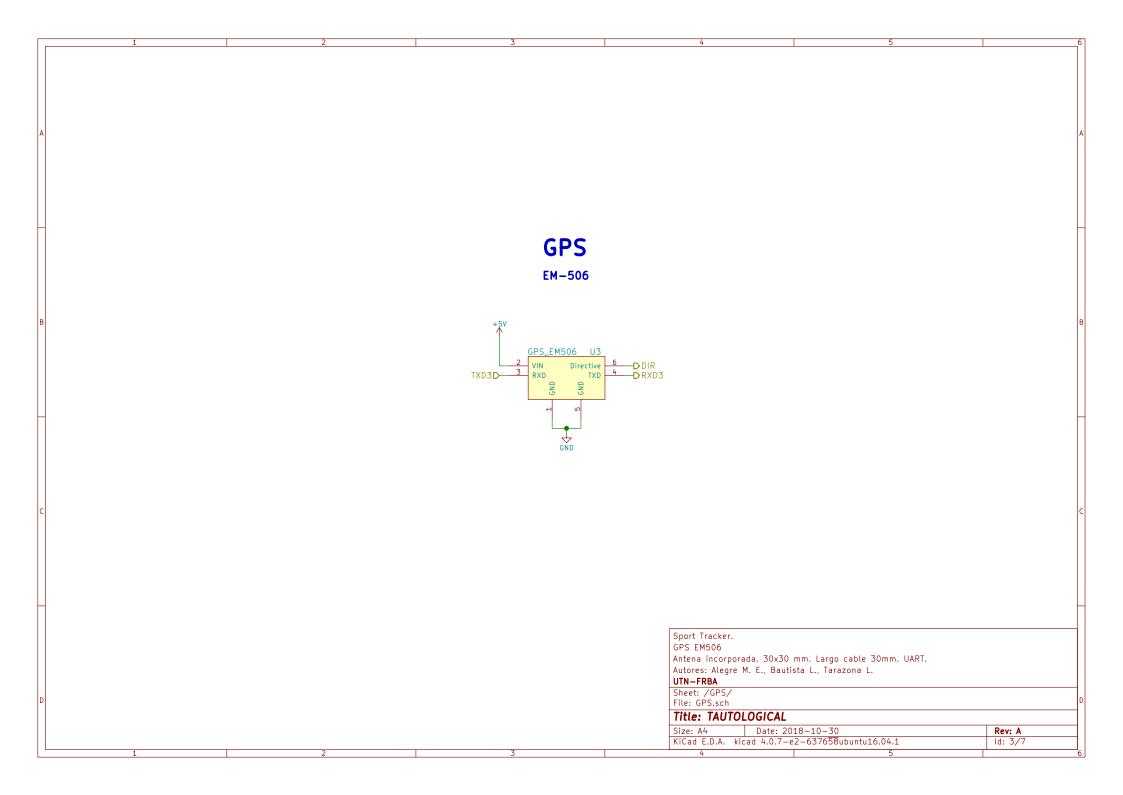
UTN-FRBA

Sheet: /acc/ File: acc.sch

	e:			CAI

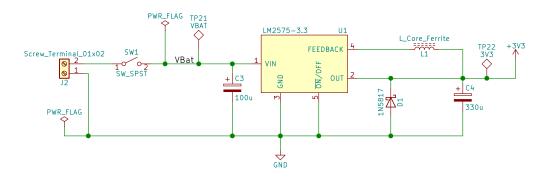
 Size: A4
 Date: 2018-10-30
 Rev: A

 KiCad E.D.A. kicad 4.0.7-e2-637658ubuntu16.04.1
 Id: 2/7



# Alimentación

Fuente Switching 3v3



<u>VBat</u> **D**∨Bat

MPORTANTE:

C3, D1 y C4 lo mas cerca posible del puerto y GND.

#### 3V3:

- Tarjeta SD

— Comunicación Inalámbrica Zigbee.

- Arduino MEGA 5v:
  - GPS. EM506.
  - Acelerómetro. MPU9250.

Fuente switching 3.3V

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

UTN-FRBA

Sheet: /Alimentación/

File: pwr.sch

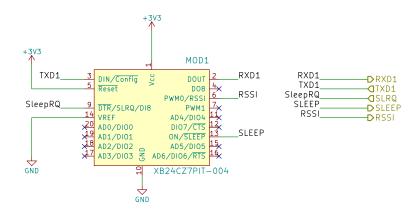
Title: TAUTOLOGICAL

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

 KiCad E.D.A. kicad 4.0.7-e2-637658ubuntu16.04.1
 Id: 4/7

# Comunicación inalámbrica - Zigbee

XBEE / XBEE-PRO



Comunicación Zigbee. XBEE / XBEE-PRO Antena incorporada. UART.

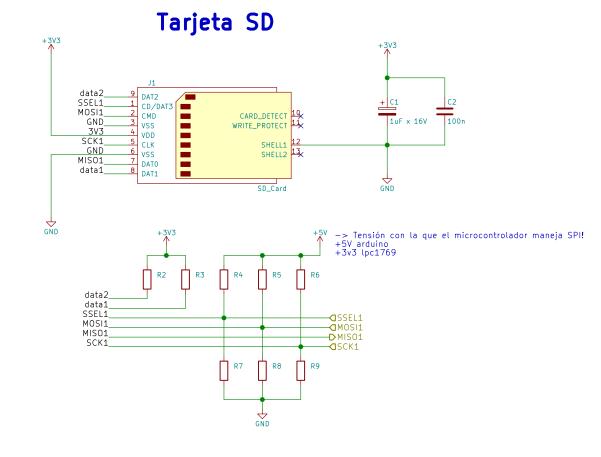
Autores: Alegre M. E., Bautista L., Tarazona L.

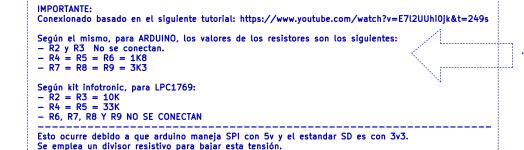
UTN-FRBA

Sheet: /Zigbee/ File: Zigbee.sch

Title: TAUTOLOGICAL

Date: 2018-10-30 Rev: A KiCad E.D.A. kicad 4.0.7-e2-637658ubuntu16.04.1 Id: 5/7

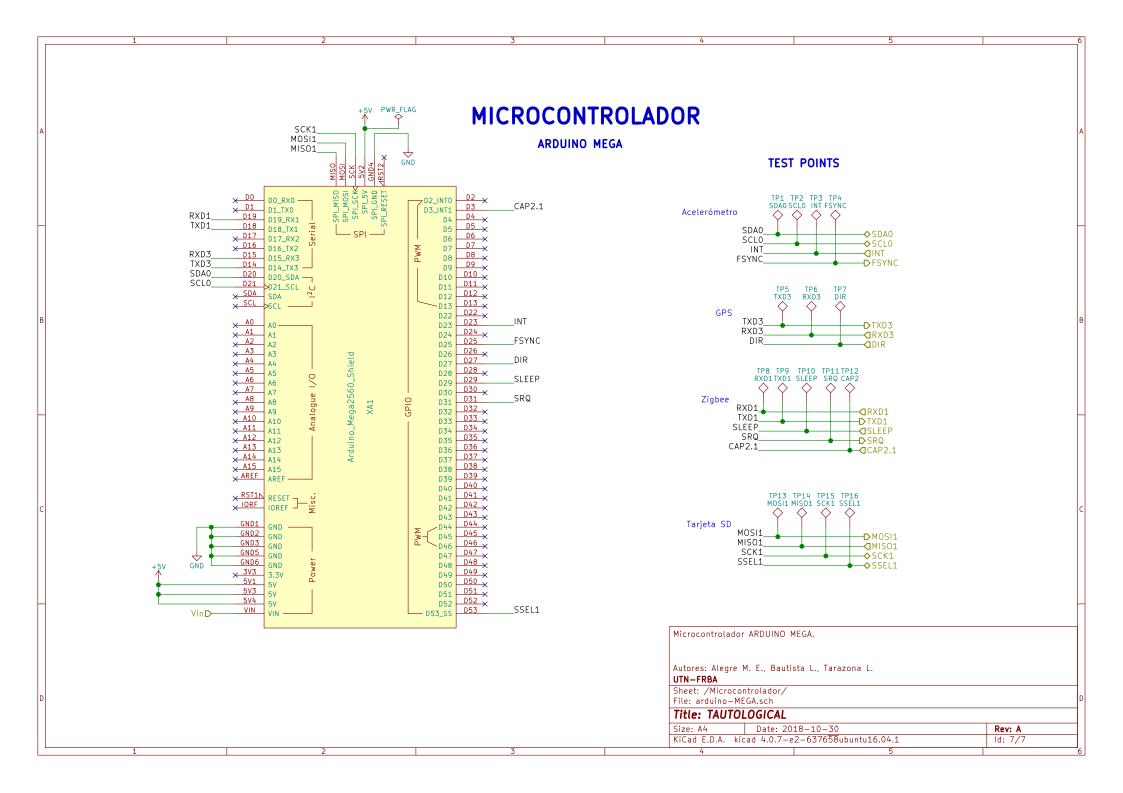




El LPC se maneja con 3v3 por eso es la segunda configuración.

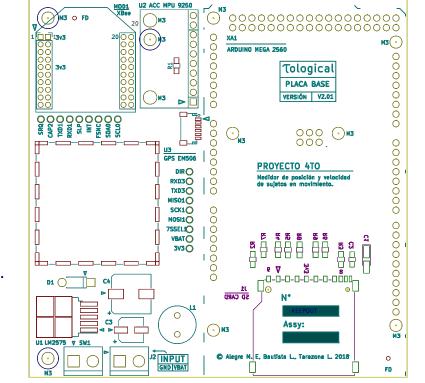
En este caso, seguir estas especificaciones para conectarla al arduino.

Tarjeta SD					
SPI					
	M. E., Bautista L., Tarazona L.				
UTN-FRBA	UTN-FRBA				
Sheet: /Tarjeta SD/					
File: TarjetaSD.sch					
Title: TAUTO	LOGICAL				
Size: A4 Date: 2018–10–30 Rev: A					
KiCad E.D.A. ki	KiCad E.D.A. kicad 4.0.7-e2-637658ubuntu16.04.1 Id: 6/7				
' h	E				



## **TAUTOLOGICAL**

PLACA BASE



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

Valores: R1 = OR

R1 = OR (opcional) R2 = NO CONECTAR R3 = NO CONECTAR

R4 = 1K8 R5 = 1K8

R6 = 1K8

R7 = 3K3 R8 = 3K3 R9 = 3K3

 $C1 = 10F \times 16V$  (polarizado)

C2 = 100nF C3 = 100uF C4 = 330uF

D1 = 1N5817

L1 = 330uH Choke PK0810

PRECAUCIÓN:
NO PROGRAMAR CON LA ALIMENTACIÓN
CONECTADA.
ES ALTAMENTE RECOMENDABLE
PROGRAMAR EL MICROCONTROLADOR
ANTES DE CONECTARLO A ESTA
PLACA.
PUEDEN QUEMARSE LOS COMPONENTES.

#### IMPORTANTE.

- El ARDUINO MEGA va conectado al revés, boca abajo.

Deben soldarse tira de pines macho. En los 6 pines centrales de este deben soldarse pines hembra.

- Todos los resistores y C2 son 0805. |C1: CP\_Tantalum\_Case-A\_EIA-3216-18.

C4: CP\_Elec\_10x10.5. | C3:CP\_Elec\_6.3x5.3

Conector del GPS: JST\_SH\_SM06B-SRSS-TB\_06x1.00mm\_Angled.

- Tarjeta SD: SD Ouplin 9004-BA09W01C00A

 R1 Puede no conectarse. En este caso no afecta al funcionamiento del dispositivo ya que es solo para redireccionamiento del mismo.

- Los 8 primeros pines del MPU9250 son perfectamente compatibles con el MPU6050.

- Tener en cuenta que con la tarjeta SD montada sobre sale 11mm.

- LM2575: T0-263-5\_TabPin3

Ajustar todos los dispositivos con sus respectivos pasantes. Para eso se realizaron las perforaciones de 3.2mm.
 Se debe priorizar la estabilidad del dispositivo.

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

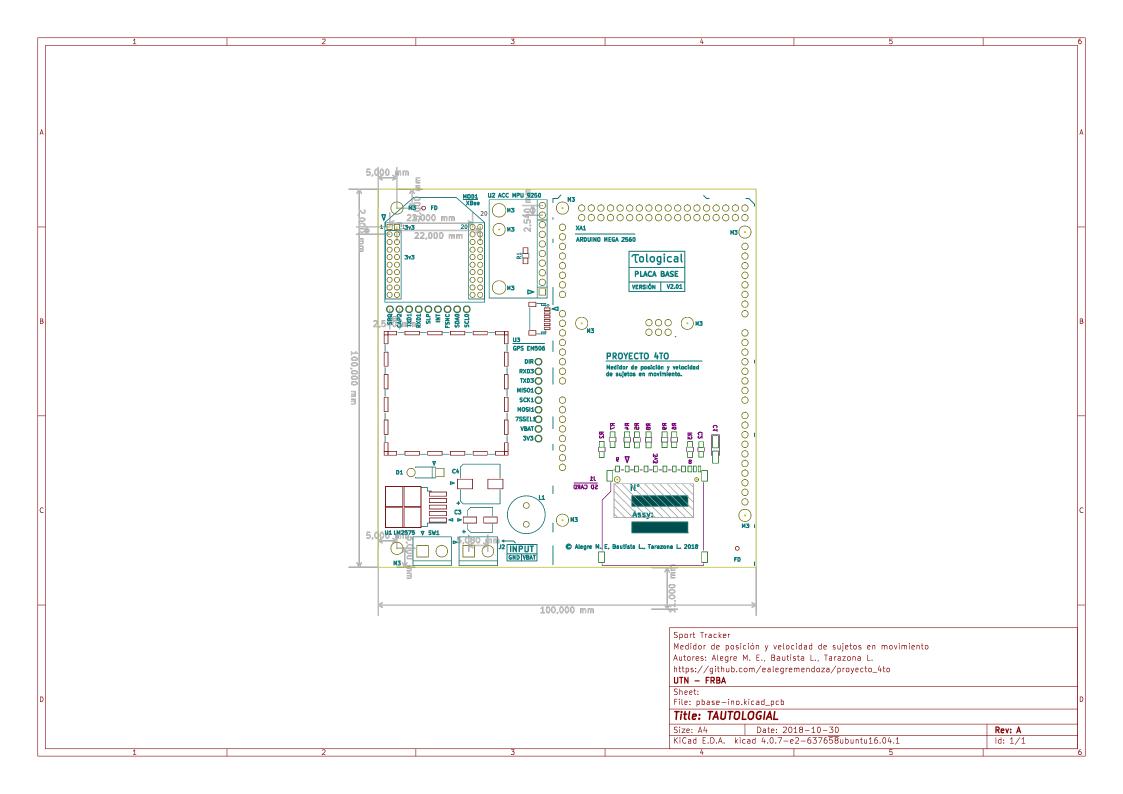
Sheet:

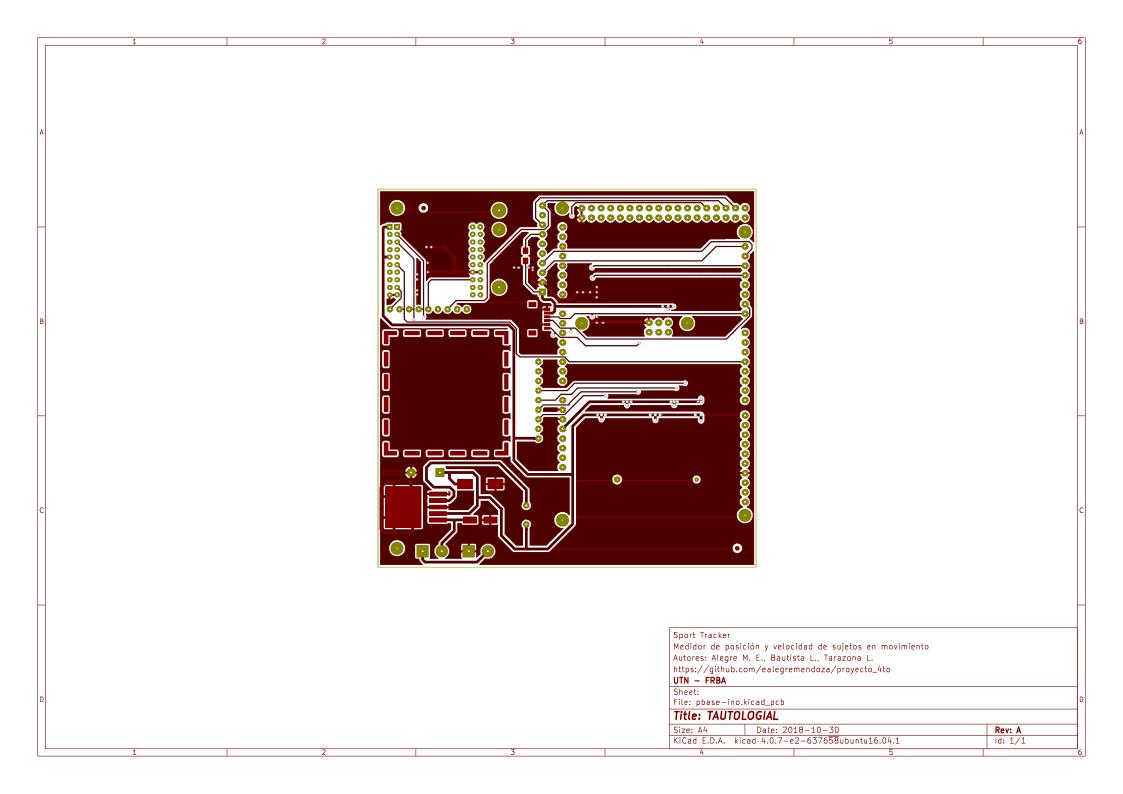
File: pbase-ino.kicad\_pcb

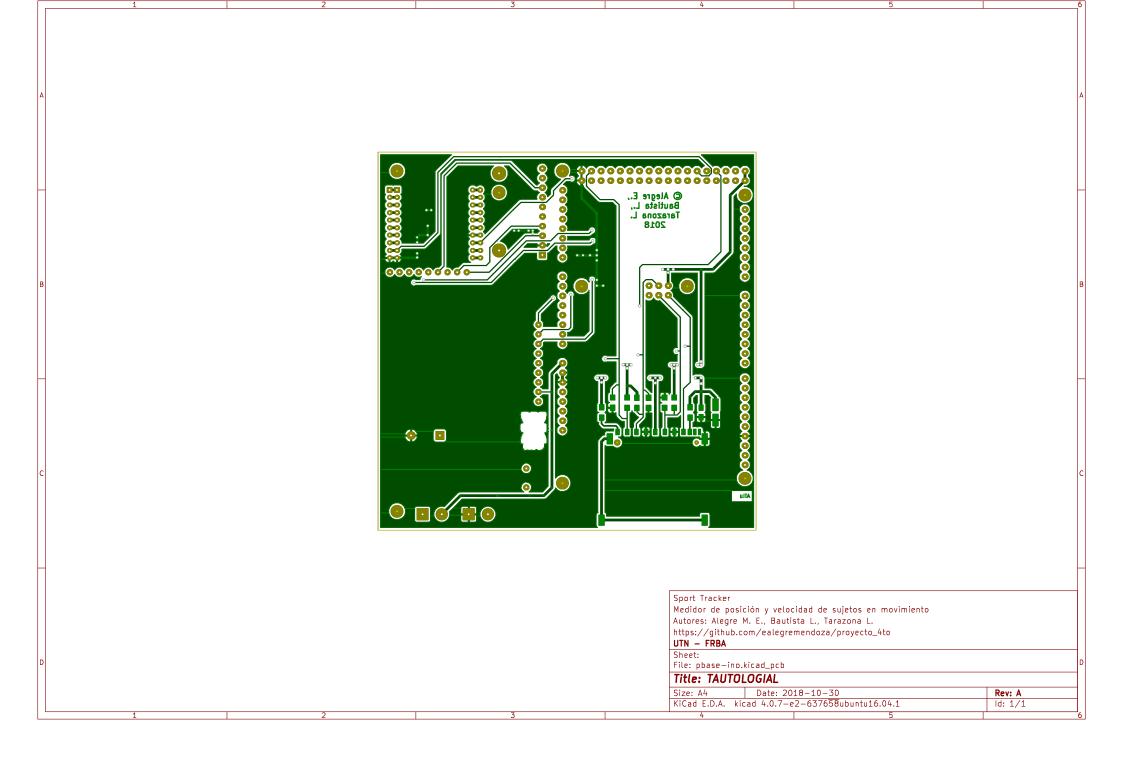
	le: T			

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

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







### pbase-ino

ınt: m	31 <b>Qty</b>		Value	LibPart	Footprint
		C1	1uF x 16V	CP	C SMD:CP Tantalum Case-A EIA-3216-18
		C2	100n	С	Capacitors SMD:C 0805
	1	C3	100u	СР	Capacitors SMD:CP Elec 6.3x5.3
	1	C4	330u	СР	Capacitors SMD:CP Elec 10x10.5
	1	D1	1N5817	D Schottky	Diodes_THT:D_DO-41_SOD81_P7.62mm_Horizontal
	1	J1	SD Oupiin 9004-BA09W01C00A	SD_Card CONN	SD_TE_2041021_edit
	2	J2,SW1	Screw_Terminal_01x02	BORNERA-2 P5.08mm	TerminalBlock_bornier-2_P5.08mm
	1	L1	330uH	L_Core_Ferrite	Choke_PK0810
	1	R1	0R	R	R SMD:R_0805
	2	R2, R3	10K	R	R SMD:R_0805
	3	R4,R5,R6	1K8	R	R SMD:R_0805
	3	R7,R8,R9	3K3	R	R SMD:R_0805
	1	U1	LM2575-3.3	lm2575:LM2575-3.3	TO_SOT_Packages_SMD:TO-263-5_TabPin3
	1	U3	GPS_EM506	GPS_EM506	Conn JST_SH_SM06B-SRSS-TB_06x1.00mm_Angled
	2		TIRA PIN MACHO 1x40 P2.54mm	(1x26)+(1x26)+(1x10)	Para arduino MEGA y acelerómetro mpu9250
	1		TIRA PIN MACHO 2X40 P2.54mm	Necesita 1 tira de 2x20	Para arduino MEGA
	1		TIRA PIN HEMBRA 2X05 P2.54mm	TIRA PIN HEMBRA 2X05 P2.54mm	Para arduino MEGA
	2		TIRA PIN HEMBRA 2X10 P2mm	TIRA PIN HEMBRA 2X10 P2mm	Para XBEE. Tamb pueden ser 2 tiras 1x10 P2mm
	1	MOD1	XBEE/XBEE-PRO	XBE / XBEE-PRO	xbee xb24cz7pit 004
	1	U2	acc mpu9250 board	acc mpu9250 board	mpu9250 board
	1		GPS_EM506		gps em506
	1	XA1	Arduino_Mega2560_Shield	arduino:Arduino_Mega2560_Shield	Arduino_Mega2560_Shield_flippedONtop
) De r			•	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	circuito, pero con diferentes valores de componente
	ı 1	1113	I M2596-3 3V	TO-263	I and the second

1	U3	LM2596-3.3V	TO-263	
1	L1	47uH	Radial pitch 5mm THT	PK0707. CODIGO ELEMON: FI1535090
1	D1	1N5817 / 1N15819 / 1N5822	D_Schottky	Axial. Cualquiera de los 3: 1N5817 / 1N15819 / 1N5822 . THT
2	C5,C8	330uFx16V		Capacitors_SMD:CP_Elec_6.3x5.3 (o sino 6.3x7.7, 8x10, 8x10.5)