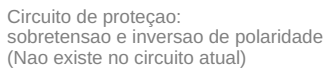




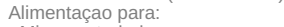
Circuito de protecao:  
sobretensao e inversao de polaridade  
(Nao existe no circuito atual)



Conversor DC-DC (7.4V -> 3.3V)

Alimentação para:

- Microcontrolador;
- Modulo wireless;
- Motor de vibração



- Dedos indicador e medio - VC1. Sinal de controle do pino 37.
- Dedos anelar e mínimo - VC2. Sinal de controle do pino 36.



Regulador de tensao para os encoders.

Separado em duas partes:

- Encoders dos dedos: indicador e medio - VD1;
- Encoders dos dedos: anelar e minimo - VD2.

Pino enable recebe VC1 e VC2.

Se a tensao de VC1 e VC2 for zero, o regulador e desativado.



MOSFET para chaveamento da alimentação para os motores - VM.  
- Sinal de controle do pino 37.



Conector com duas funções:  
Pinos 1 e 2 recebe os sinais de controle para o movimento dos dedos.



CI desconhecido. Vai para a porta REF+ do microcontrolador  
Talvez seja um regulador de tensao.



Microcontrolador mestre - dsPIC33FJ128MC804  
Controla os motores de cima através de comunicação I2C.  
Controla o motor do dedão diretamente.  
As trilhas das portas 32 e 35 estão rompidas.



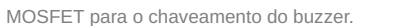
Modulo de comunicacao wireless - AMB2520



MOSFET de chaveamento do motor de vibração.  
Sinal de controle do pino 02.



MOSFET para o chaveamento do buzzer.  
Sinal de controle do pino 01 do microcontrolador.



Conector para:

- Sensor magnetico do posicionamento do polegar
- Buzzer
- Reprogramação do microcontrolador: ICSP



Botao externo - Diversas funcoes



Driver do motor DC do polegar.



Conectores de alimentação (VM, VC1, VC2, VD1, VD2) e comunicação (I2C)



Conector do Encoder do polegar.

