

INTERFACES:

- Convertisseur A/D 10 canaux 10 bits
- 10 GPIO
- 4 sorties PWM
- 2 entrées pour interruptions externes
- 1 interface I2C isolée galvaniquement
- 1 interface SPI
- 2 UARTS
- 4 interfaces d'encodeur en quadratures (2 phases)
- 10 interfaces de controle de servomoteur

POWER SUPPLY

- Tension d'entrée minimale: 4V
- Tension d'entrée maximale: TBD
- Puissance max: TBD

CONTRAINTES DE ROUTAGE ET CONCEPTION:

- PCB 4 couches classe 5 maximum, cuivre 35um
- Plan de masse
- Hauteur maximale (avec connecteurs): 10mm
- Connecteurs de programmation FPGA + PIC32 accessibles en face TOP
- Connecteurs I/O Orientés face bottom
- Pas de composants de hauteur supérieure à 2mm face bottom (hors connecteurs)

GROUPES D'ISOLEMENT

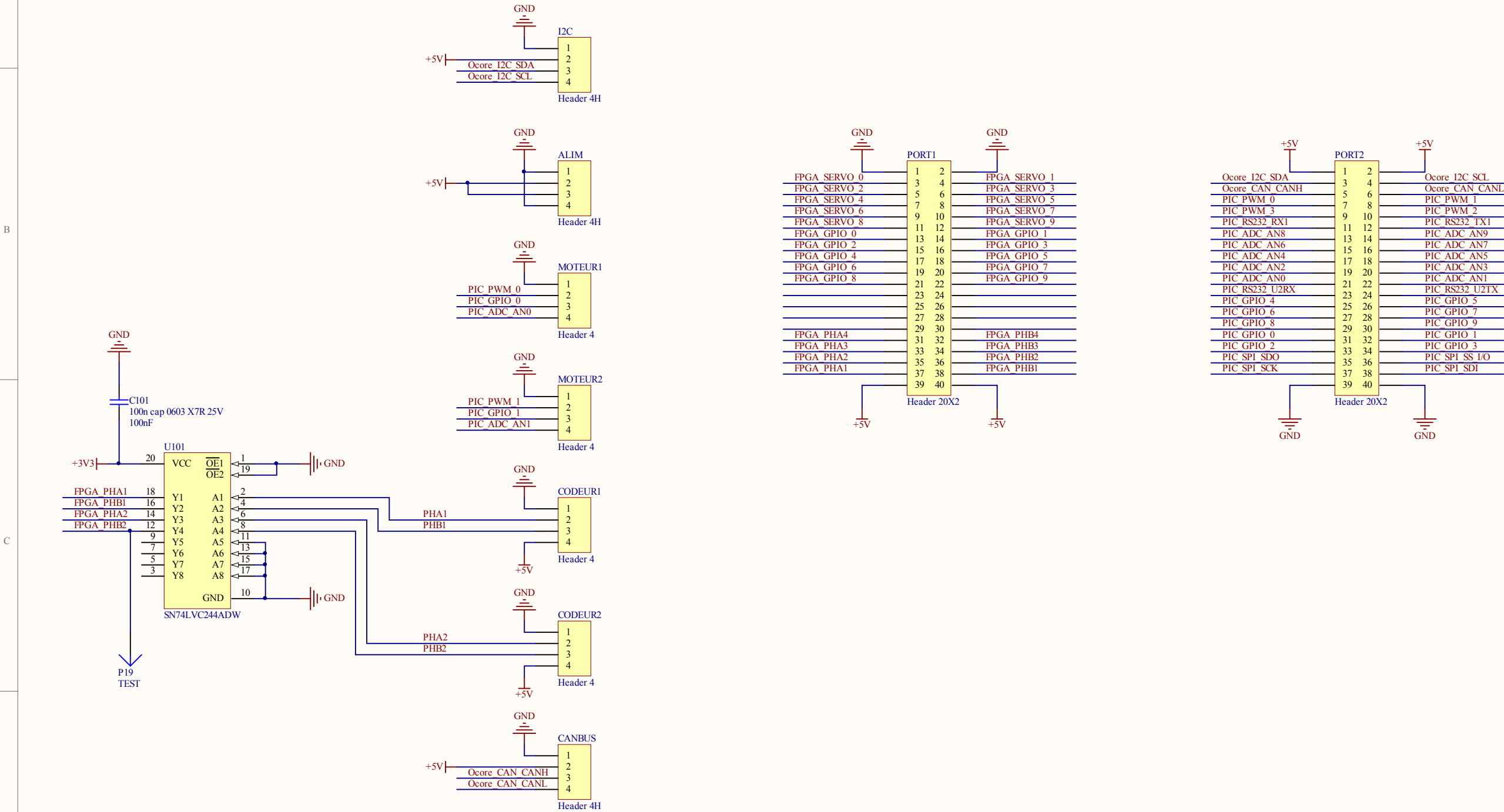
- BUS I2C / CARTE

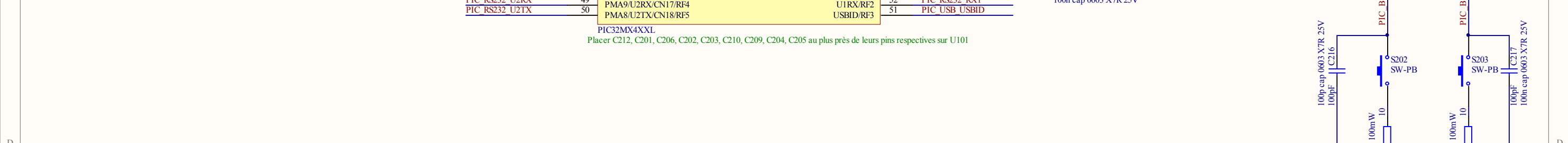
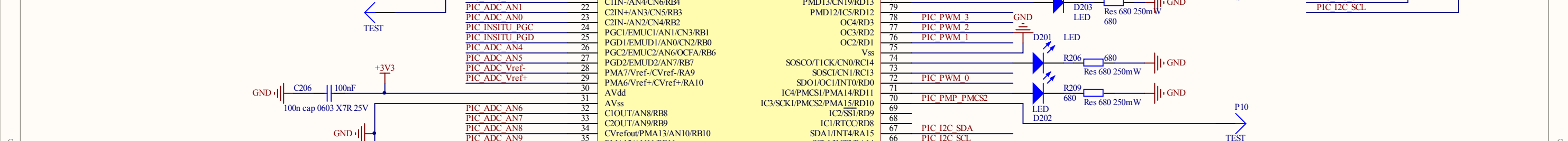
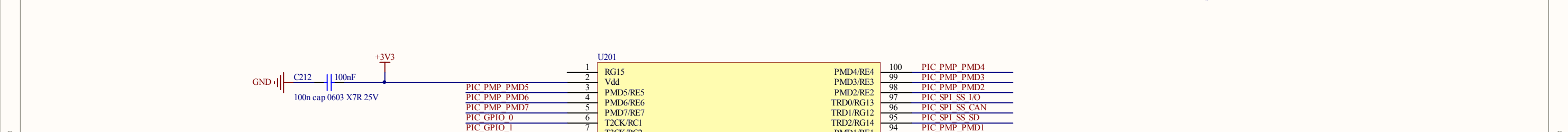
A

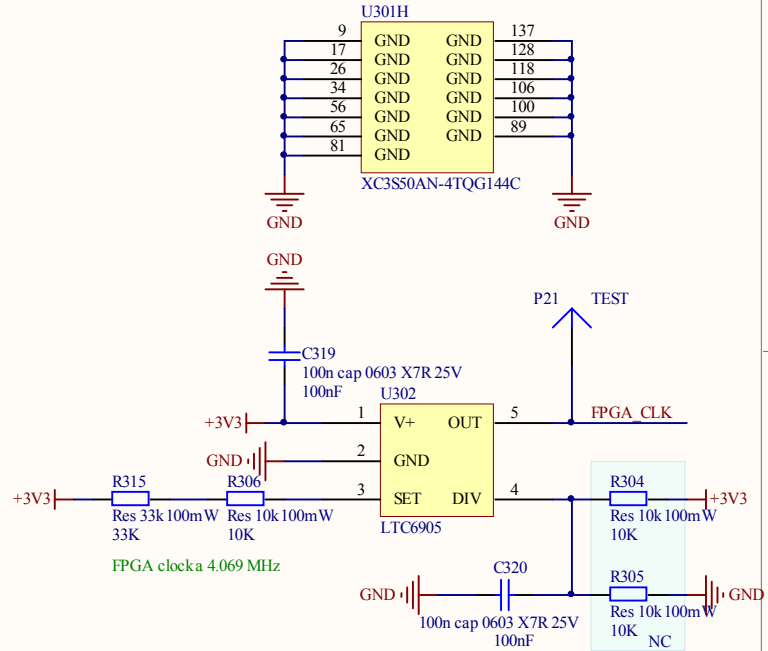
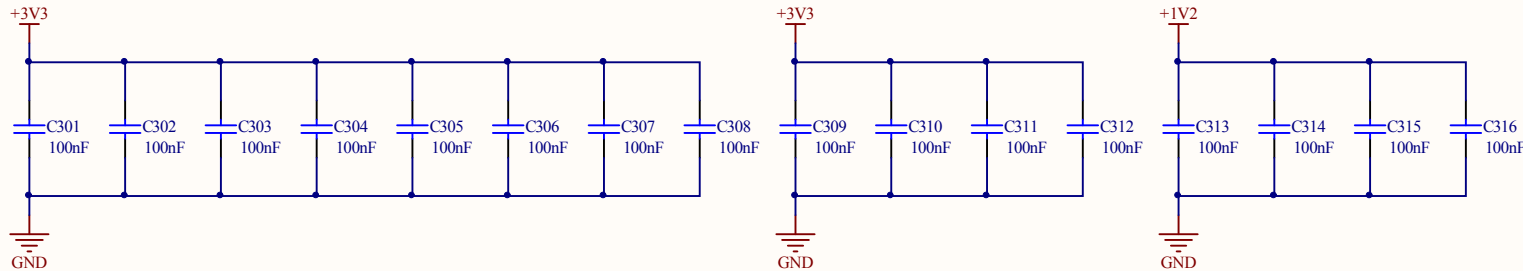
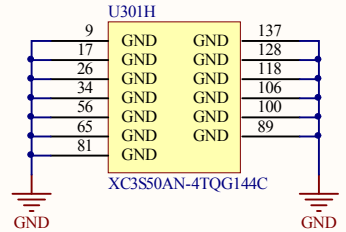
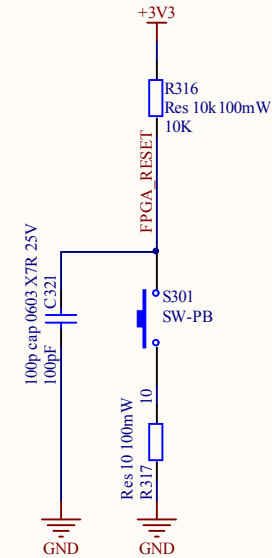
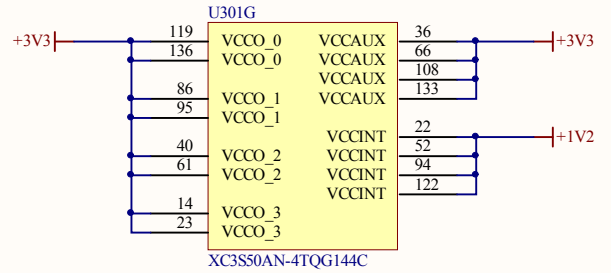
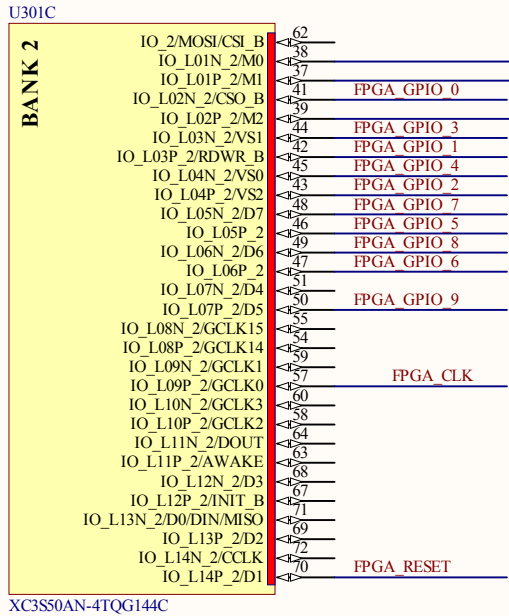
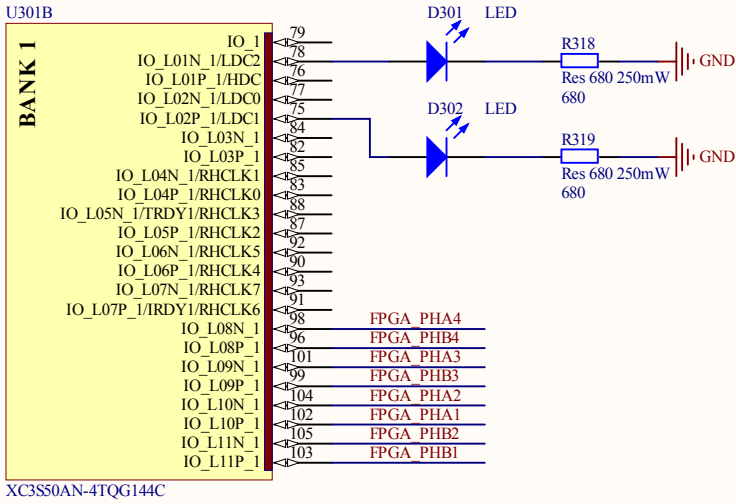
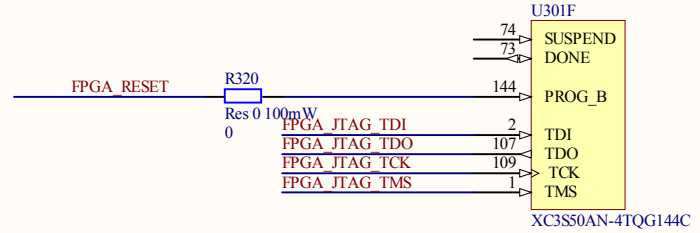
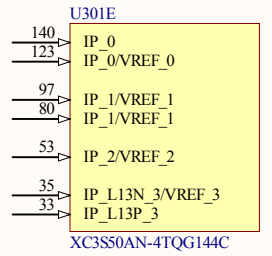
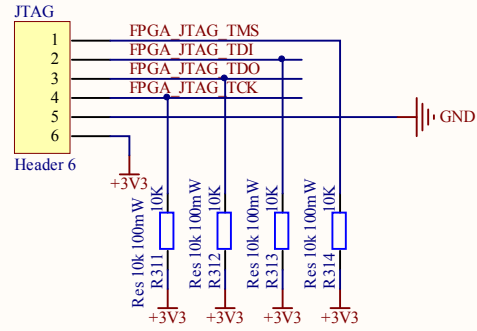
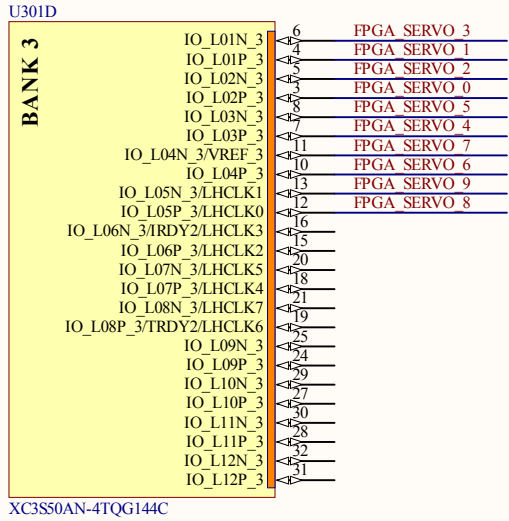
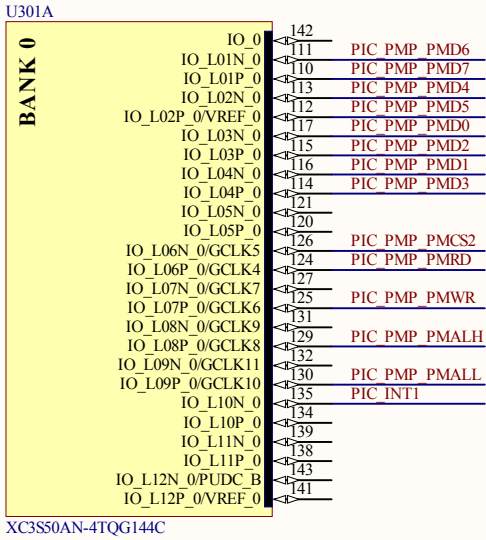
B

C

D

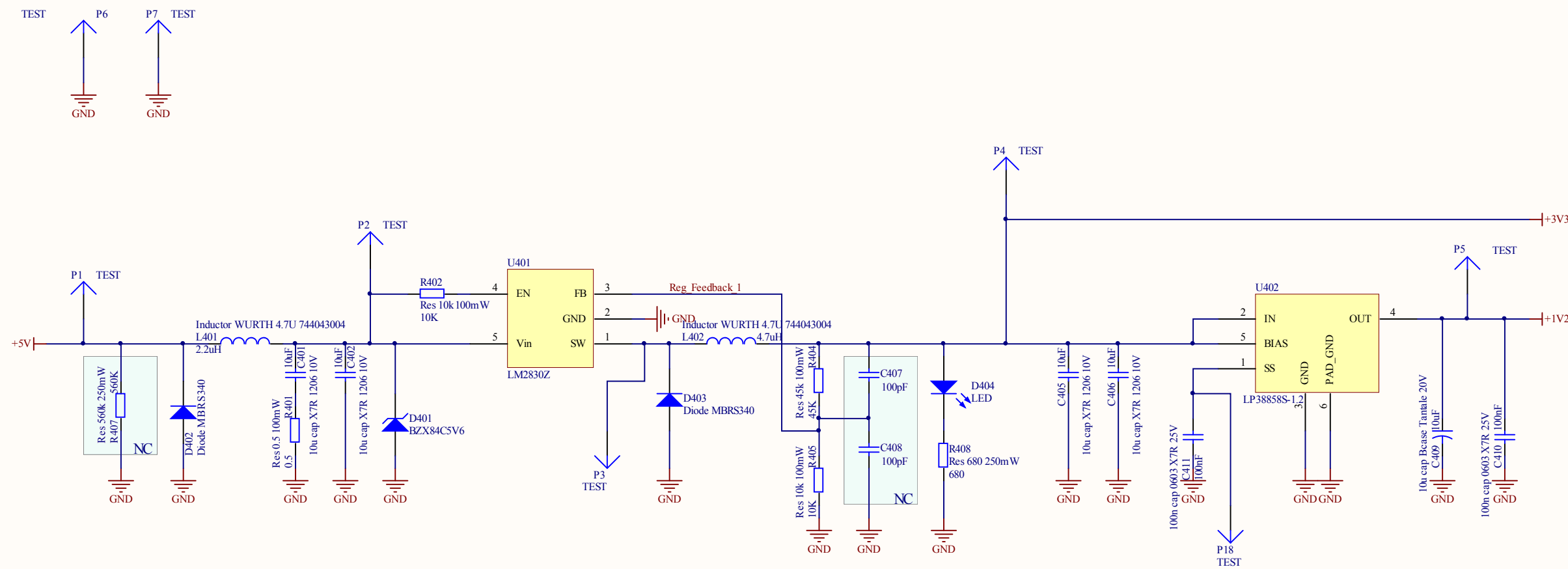






Condensateurs de découplage: 100n cap 0603 X7R 25V

Div Laissé ouvert pour avoir un rapport de division par 2



Filtrage LC, coupure à 34 kHz -  
Router les boucles de fort courant les plus courtes possibles, utiliser des plans pour router les nets à 'fort courant'  
Protéger la net Reg\_Feedback\_1 des parasites

