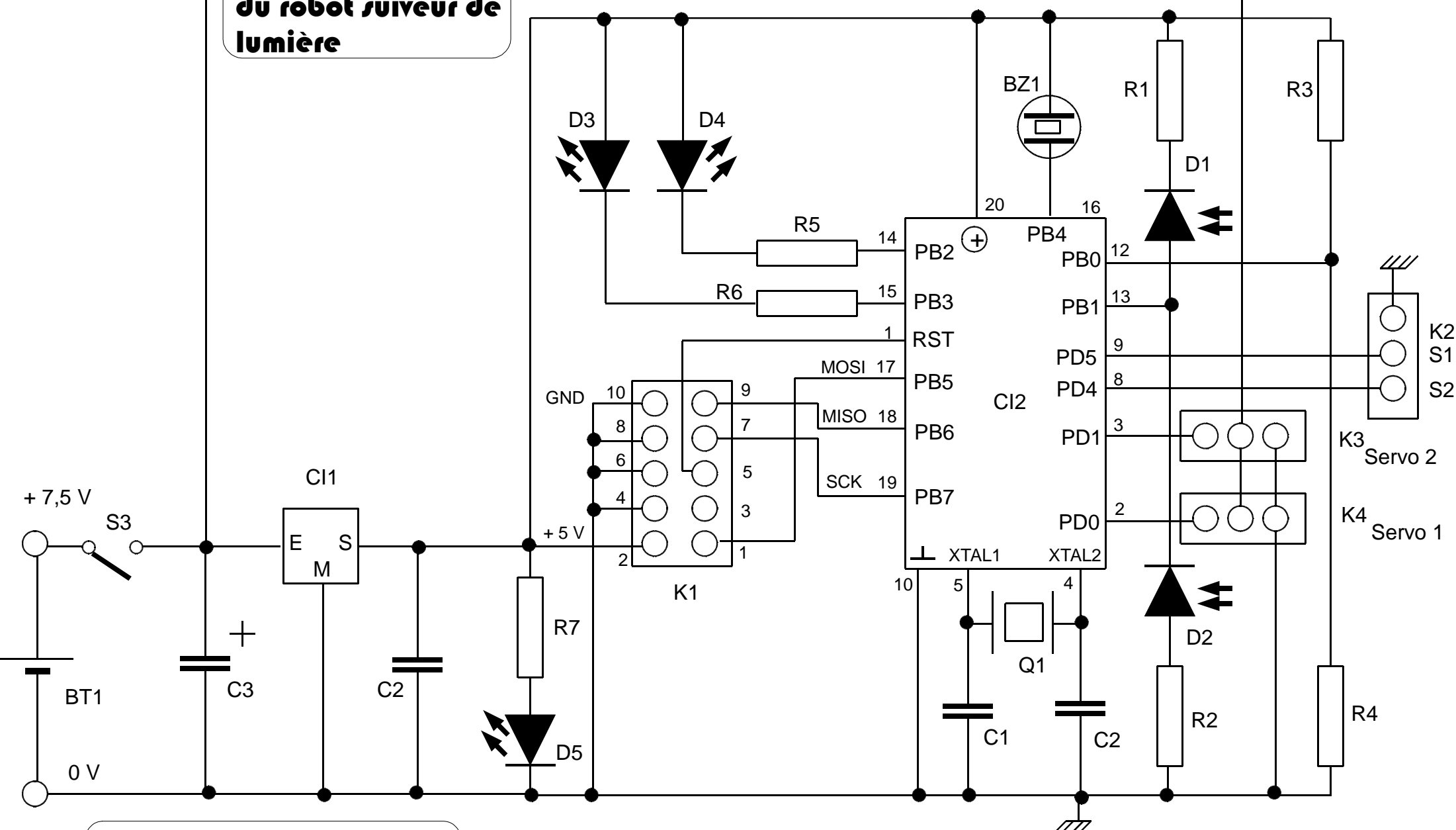


**Schéma structurel
du robot suiveur de
lumière**



JMD
Jmdefais@wanadoo.fr

Nomenclature des composants du robot suiveur de lumière

| | |
|------------------|---|
| Servo 1 – 2 | Servo modifié à rotation continue |
| BT1 | 6 accus Ni – MH R6 |
| S3 | Interrupteur à levier 2 positions |
| S1 – S2 | Microswitch à levier |
| BZ1 | Transducteur Piézo |
| K3 – K4 | Barette Mâle HE 14 3 contacts |
| K2 | Barette femelle HE 14 3 contacts |
| K1 | Connecteur HE 10 Mâle 2 X 5 |
| R7 | Résistance ¼ W 330 ohms |
| R5 – R6 | Résistance ¼ W 470 ohms |
| R3 – R4 | Résistance ¼ W 22 Kohms |
| R1 – R2 | Résistance ¼ W 1 Kohms |
| C4 | Condensateur Polyester 100 nF |
| C3 | Condensateur chimique 100 µF / 16 V |
| C1 – C2 | Condensateur céramique 22 pF |
| D5 | LED 5 mm Rouge |
| D3 – D4 | LED 5 mm Jaune |
| D1 - D2 | Diode I.R. BPW 34 |
| Q1 | Quartz 8 Mhz |
| C12 | Régulateur 7805 |
| C11 | Microcontrôleur AT90S2313 + support DIL 20 br |
| Référence | Désignation |

JMD
 Jmdefais@wanadoo.fr