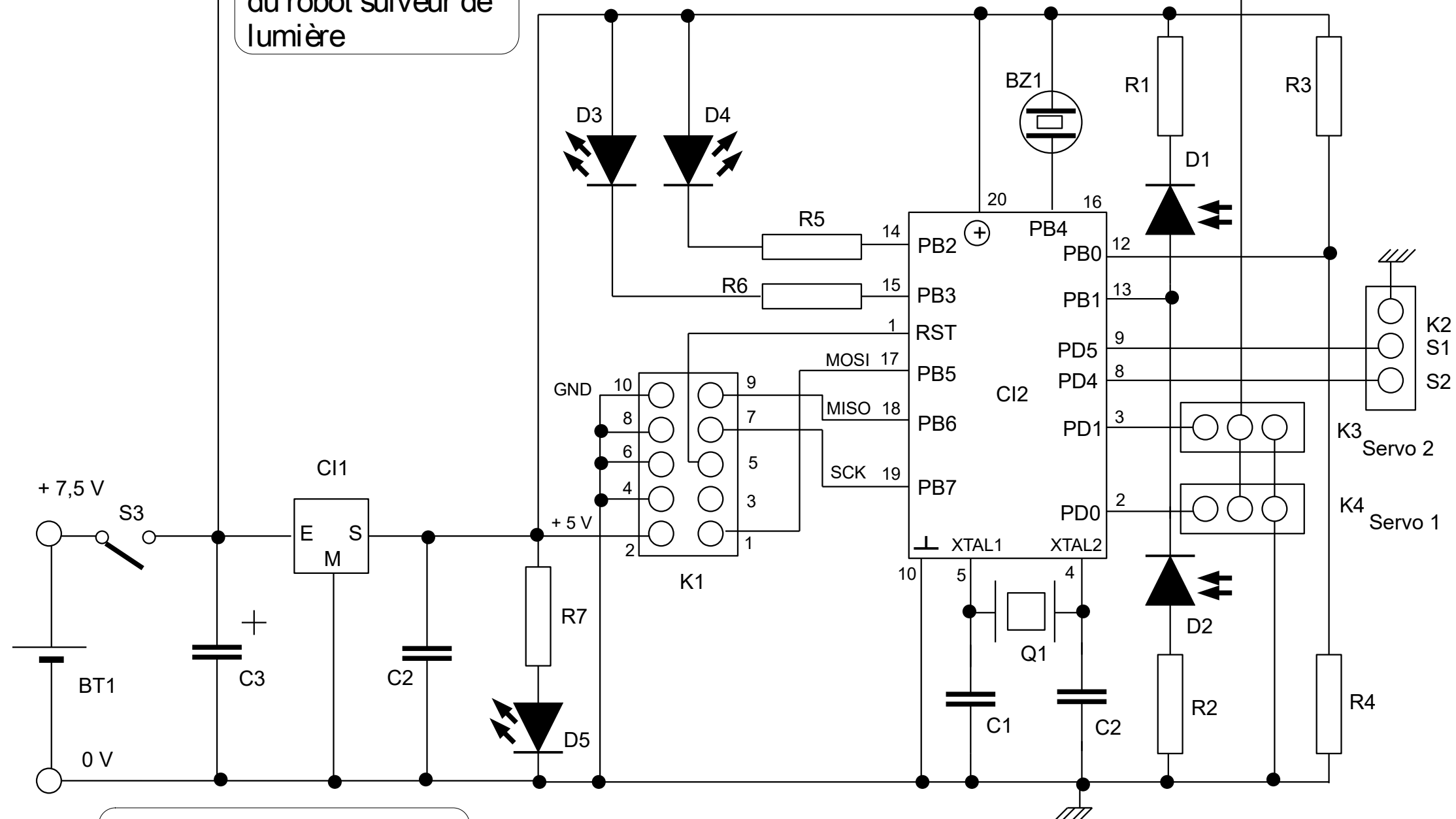


# Schéma structurel du robot suiveur de lumière



## Nomenclature des composants du robot suiveur de lumière

Servo 1 – 2	Servo modifié à rotation contibue
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 $\frac{1}{4}$ W 330 ohms
R5 – R6	Résistance $\frac{1}{4}$ W 470 ohms
R3 – R4	Résistance $\frac{1}{4}$ W 22 Kohms
R1 – R2	Résistance $\frac{1}{4}$ W 1 Kohms
C4	Condenateur Polyester 100 nF
C3	Condensateur chimique 100 $\mu$ F / 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
CI2	Régulateur 7805
CI1	Microcontrôleur ATtiny2313 + support DIL 20 br
<b>Référence</b>	<b>Désignation</b>

JMD  
Jmdefais@wanadoo.fr