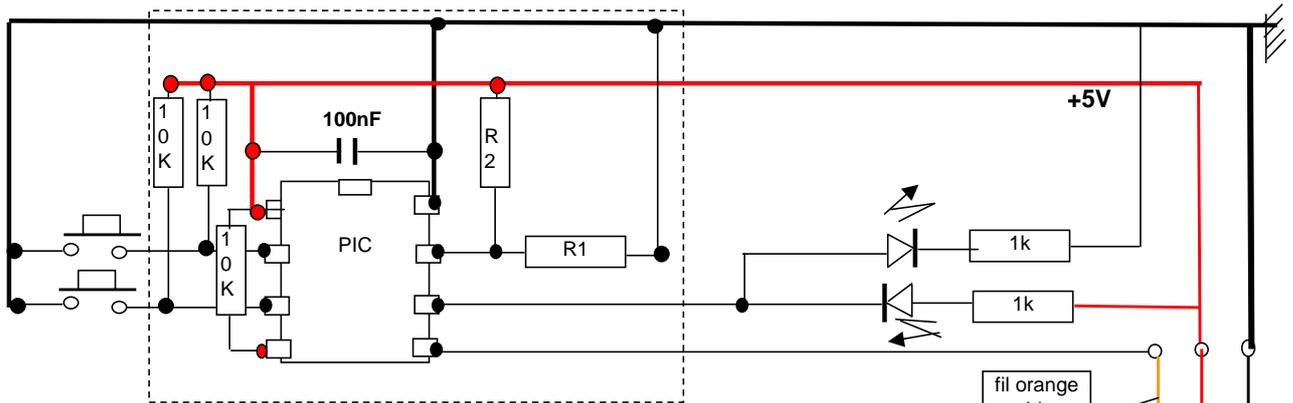


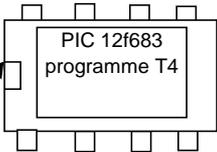
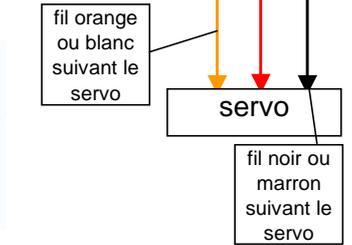
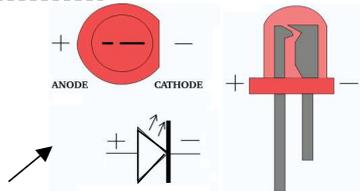
Commande de servo moteur pour aiguillage

schémas de principe

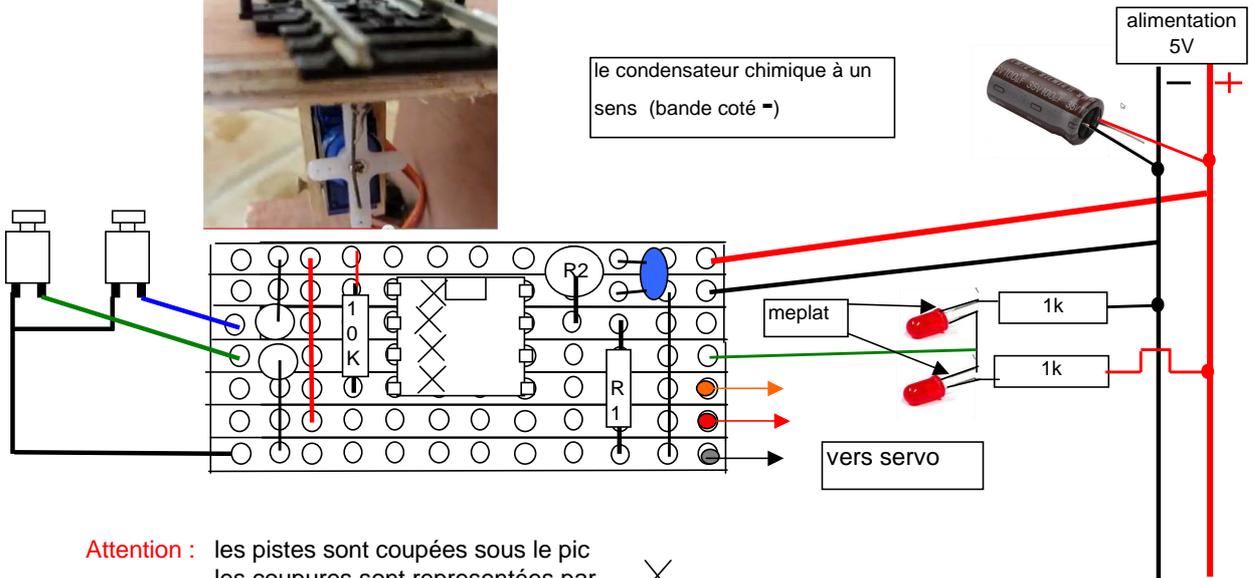


listing des composants

- 1 plaque veroboard (7 lignes de 11 trous)
- support CI 8 pattes
- 2 led (attention au sens de cablage)
- PIC programmé 12f683 programmeT5 (disponible sur le PC du club)
- 1 condensateurs 100nF(pas de sens de cablage)
- 3 resistance 10K (noir , marron ,orange)
- 2 resistances 1K (noir , marron rouge)
- 2 boutons poussoir
- 2 resistance R1 et R2(donnent l'amplitude du déplacement)
le rapport $R1/R2$ donne le'amplitude du déplacement du servo
la somme $R1 + R2$ doit etre comprise entre 5 et 20 K
exemple :si $R2= 10K$ et $R1=1K$ $R1/R2=1/10$
l'amplitude de déplacement du bras de servo sera donc egal à 18° si l'ampitude du servo est de 180°
tous les servo n'on pas la même amplitude (généralement ente 180 et 270°)
- éventuellement 1 condensateur chimique 1000µF (10V minimum) sur l'alimentation



le condensateur chimique à un sens (bande coté ⇒)



Attention : les pistes sont coupées sous le pic
 les coupures sont représentées par ✕