

## NOMENCLATURE:

- R1: 470 $\Omega$  (jaune, violet, marron)
- R2: 10k (marron, noir, orange)
- A1 à A3: 4k7 ou 10k
- C1,C2: 100nF à 330nF
- D1: 1N4007
- D2 à D4: BAT85
- IC1: 7805
- IC2: PIC12F615 + support

## EXPLICATIONS:

**FONCTION :** ce montage permet de commander par exemple un signal mécanique, un aiguillage, des barrières de passage à niveau par le biais d'un servo de modélisme.

**MONTAGE :** commencez par bien repérer les composants: résistances, condensateurs, diodes, circuits intégrés; placez-les le plus près possible du circuit imprimé, du côté non cuivré; soudez-les et coupez leurs pattes à ras de la soudure. Quelques explications sont données au recto de cette notice (en bas à gauche), pour vous aider à repérer les composants et leur sens.

**Attention!** : certains composants sont polarisés. Insérez-les dans le sens indiqué, sous peine de destruction et par conséquent, d'annulation de la garantie.

**MISE EN ROUTE :** vérifiez bien les soudures, les éventuels ponts de soudures entre les pistes ( une mauvaise soudure = une panne ); branchez votre kit comme indiqué ci-contre : ( il fonctionne avec une tension continue de 10 à 15V ).

Le servo-moteur sera alimenté en 5V.

Au départ, réglez A1, A2 et A3 à mi course.

A2 donne la position quand l'entrée "commande" est en l'air. A1 donne la position quand l'entrée "commande" est à 0V. A3 règle la vitesse de déplacement.

**Attention ! :** ne laissez pas le servo aller en butée, sa consommation ferait chauffer IC1 anormalement.

2 modes de fonctionnements possibles :

- Si vous ne reliez pas A à B : l'arrêt en fin de course est net.
- Si vous reliez A à B, la cible ou la barrière oscillera légèrement en fin de course avant de s'immobiliser.

