

	CB3	1	Cordon 2 fils (rouge/noir) avec connecteur femelle	
	CB2	1	Cordon 2 fils (jaune/bleu) avec connecteur femelle	
	CB1	1	Cordon 2 fils (orange/gris) avec connecteur femelle	
	CP206FC	1	Coupleur de piles câblé avec un connecteur femelle	
	C1	1	Condensateur électrochimique	100 µF - 16 V
	T1, T2, T3, T4	4	Transistor bipolaire	KSP2222A ou 2N2222
	IC1	1	Circuit intégré	74HC14
	INT	1	Interrupteur à levier	
	CIP2278	1	Circuit imprimé partiellement pré-câblé	
	CIP2006	1	Circuit imprimé du capteur infrarouge pré-câblé	
	VTC25080	13	Vis de fixation des blocs moteur et de la roue avant	M 2,5 - L = 8 mm
	VTC22065	4	Vis de fixation du CIP2278 et du coupleur de piles	M 2,2 - L = 6,5 mm
	VTM25040	4	Vis de fixation des moteurs	M 2,5 - L = 4 mm
	VTM30120	2	Vis de fixation des deux roues	M 3 - L = 12 mm
	VTM30450	1	Vis de fixation du CIP2006	M 3 - L = 45 mm
	EMH3	5	Ecrou de fixation du CIP2006 et des deux roues	
	ROND0307	1	Rondelle de fixation de la roue avant	
	LV1025	1	Languette de verrouillage	
	RESS3735	1	Ressort	
	AXE3029	2	Axe	Ø = 3 mm - L = 29,5 mm
	GEAR133	2	Pignon jaune	
	GEAR122 + AXE3060	2	Pignon vert fixé sur axe Ø 3 x 60 mm	Ø = 3 mm - L = 60 mm
	GEAR111	4	Pignon rouge	
	GEAR100	2	Pignon blanc	
	BM2155	2	Capot du bloc moteur	
	BM2100	2	Support du bloc moteur	
	MOT1, MOT2	2	Moteur électrique	
	PNEU	2	Pneu	
	JAN	2	Jante	
	ROV4300	1	Roue avant	
	EMB	1	Embase	
✓	Rep	Nb	Désignation	Observation

NOM : Classe :
Prénom :

Nomenclature

TECHNOLOGIE

M^r BRUSCHI - COLLEGE ANNE FRANK

PROJET
Robot suiveur de ligne

N°