

ROV		1	Roue avant avec fourche	
EMB		1	Embase plastique	
DMS		1	Coquille transparente	
BM		1	Bloc moteur + 2 roues antidérapantes	
VIS1		1	Vis de fixation de la roue avant	M 2,5 X 7
VIS2		2	Vis de fixation du circuit imprimé	M 2,2 X 6,5
VIS3		4	Vis de fixation du bloc moteur	M 2,5 X 8
VIS4		2	Vis de fixation de la coquille transparente	M 2,2 X 9
AUT		2	Autocollant double face	25 X 25 mm
CPLA, CPLB		2	Coupleur de piles à fils	
INT		1	Interrupteur unipolaire à levier	
R1		1	Résistance carbone	1 k Ω - 1/4 W
R2		1	Résistance carbone	1 k Ω - 1/4 W
R3		1	Résistance carbone	10 k Ω - 1/4 W
R4		1	Résistance carbone	1 M Ω - 1/4 W
R5		1	Résistance carbone	39 k Ω - 1/4 W
R6		1	Résistance carbone	5,6 Ω - 1/4 W
R7		1	Résistance carbone	47 Ω - 1/4 W
C1		1	Condensateur céramique	100 nF
C2		1	Condensateur céramique	100 nF
C3		1	Condensateur radial électrochimique	470 μ F / 16 V
C4		1	Condensateur céramique	100 nF
D1, D2, D3		3	Diode	1N4148
D4		1	Diode	1N4004 ou 1N4007
TR1		1	Transistor bipolaire NPN	MPS 2222A
IC1		1	Circuit de commande des moteurs	CD6208
IC2		1	Circuit intégré	Microcontrôleur
SHF		1	Circuit récepteur infrarouge	
SU08		1	Support de circuit intégré 8 broches	
C.I.		1	Circuit imprimé	40 X 66 mm
B1		1	Bornier 2 plots	
B2		1	Bornier 3 plots	
Rep	OK	Nb	Désignation	Observation

NOM : Classe :
Prénom :

Nomenclature

TECHNOLOGIE

M^r BRUSCHI - COLLEGE ANNE FRANK

PROJET

Robot télécommandé

N°