

## CONSEILS pour le MONTAGE

Le palonnier du servomoteur est réglé en position FLEUR OUVERTE. Prière de ne pas faire tourner ce palonnier.

### MANIP n°1 :

- Fixer le support de servomoteur sur le couvercle à l'aide de la vis TR M3 – 10 avec son écrou.

L'ouverture la plus grande doit se trouver au dessus de l'ouverture du couvercle.

### MANIP n°2 :

- Fixer le servomoteur sur son support à l'aide des 4 vis TR M3 – 10 ( le support est fileté ).

Le palonnier doit se trouver du côté de la petite ouverture,

Positionner les brins fil de pêche dans la prolongation des branches du palonnier, faire passer les 2 qui sont concernés par les ouvertures respectives.

### MANIP n°3 :

- Fixer le support de capteur sur le support servomoteur à l'aide des 2 vis TF M3 – 10 ( le support est fileté ).

Le capteur LDR 720 et la résistance doivent se trouver au dessus du servomoteur.

### - MANIP n°4 :

- Faire passer les fils de raccordement ( RNB ) du servo et les 3 fils de raccordement ( RNB ) du capteur de lumière par l'ouverture la plus grande du support du servomoteur.

R rouge = + 5v      N noir = GND = -      ⇒ Alimentation du servo et du capteur

B blanc = fil de cde

celui du servo va sur la broche 2 de la carte Arduino  
celui du capteur va sur la broche A0 de la carte Arduino

### - MANIP n°5 :

- Relier les fils de raccordement à la carte Arduino.

Pour le servomoteur :      N sur la broche GND, B sur la broche 2

Pour le capteur :      N sur la broche GND, B sur la broche A0

Les fils R du servo et du capteur doivent être raccordés ensemble sur la connexion libre du domino blanc et la sortie de ce domino raccordée à la broche + 5v.