**Microcontrôleur : STM32G431CBU6**

* <https://www.st.com/en/microcontrollers-microprocessors/stm32g431cb.html>



**Quartz 16 MHz (Farnell : 2853935)**

* <https://fr.farnell.com/multicomp/mcsjk-7u-16-00-10-30-80-b-30/quartz-16mhz-10pf-3-2mm-x-2-5mm/dp/2853935>



**Connecteur SWD/STLink (Farnell : 3226055)**

* <https://fr.farnell.com/harwin/m50-3600742/conn-btb-header-14-voies-2-rangs/dp/3226055>



**Driver moteur : ZXBM5210-SP-13**



**Moteurs : DfRobot FIT0520** ou FIT0521



Accéléromètre : ADXL343BCCZ-RL

Régulateur 5V : MP1475S

Régulateur 3.3V : BU33SD5WG-TR

Batterie NIMH 7.2V 1.3Ah (RS : 777-0377)

Capteur bordure : Proposez une solution

Lidar : YDLIDAR X4

Connecteurs JST 2.54mm

LED + R/C en 0603