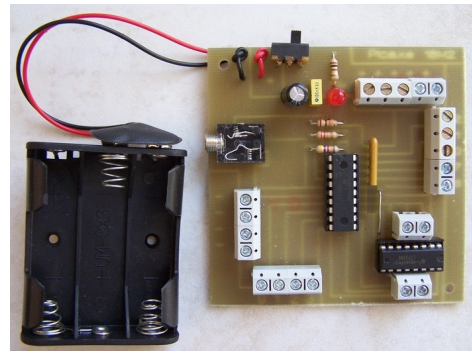
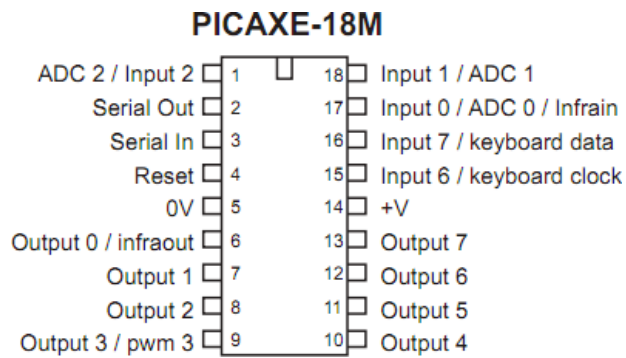

Interface PICAXE 18M2 pour robot



Cette interface permet de piloter 2 moteurs dans les deux sens de rotation.

Il lui reste alors 4 sorties pour piloter d'autres actionneurs et 5 entrées pour les capteurs.

Cette interface utilise 3 piles R06 (AA) de 1,5V comme alimentation. Choisir de préférence des piles rechargeables NiMH d'au moins 1900mAh car les moteurs A4 consomment énormément !

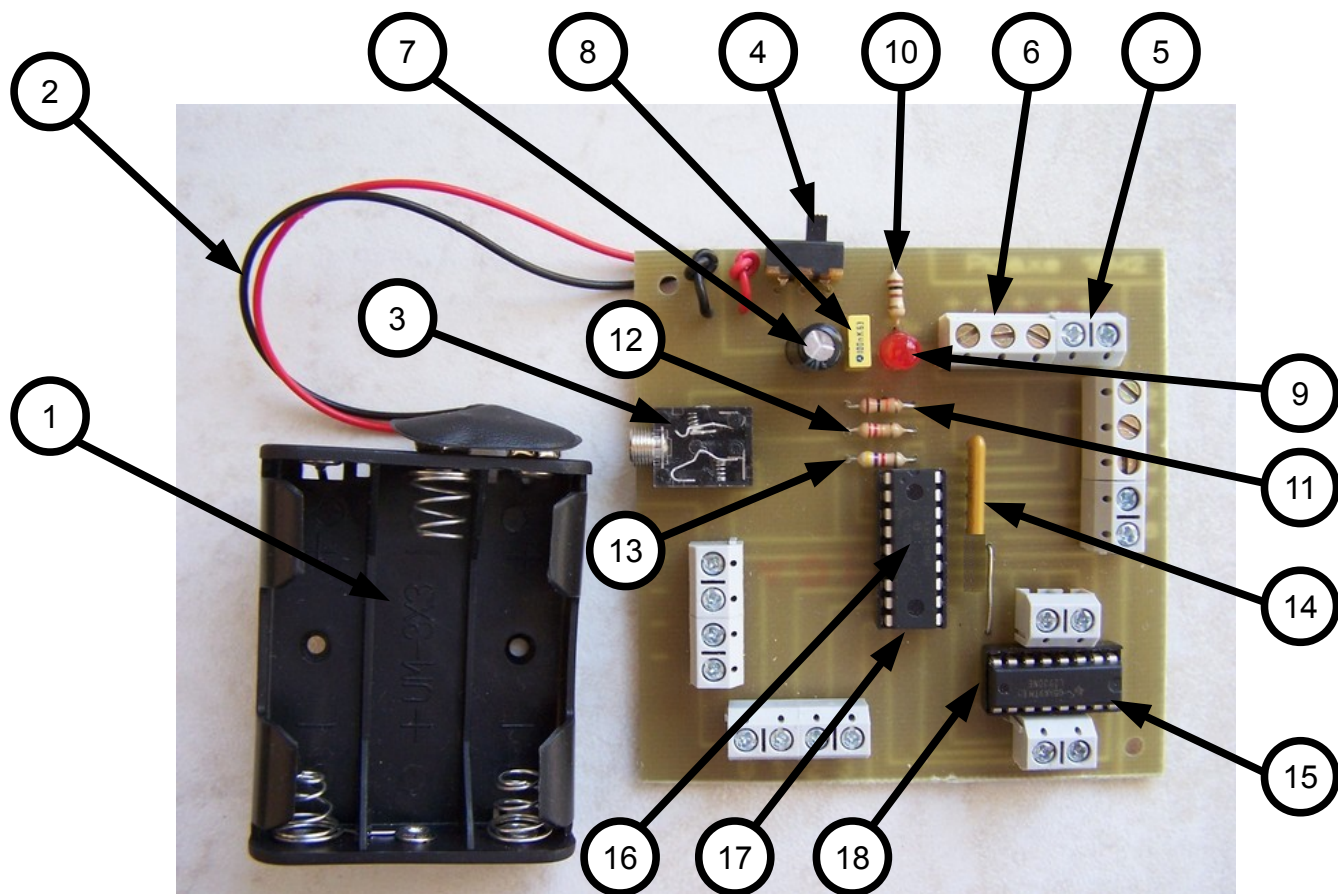
L'interface est réalisée en gravure à l'anglaise sur le charlyrobot.

Un premier usinage se fait avec la pointe à graver, attention au court circuit, l'usinage doit être nickel !

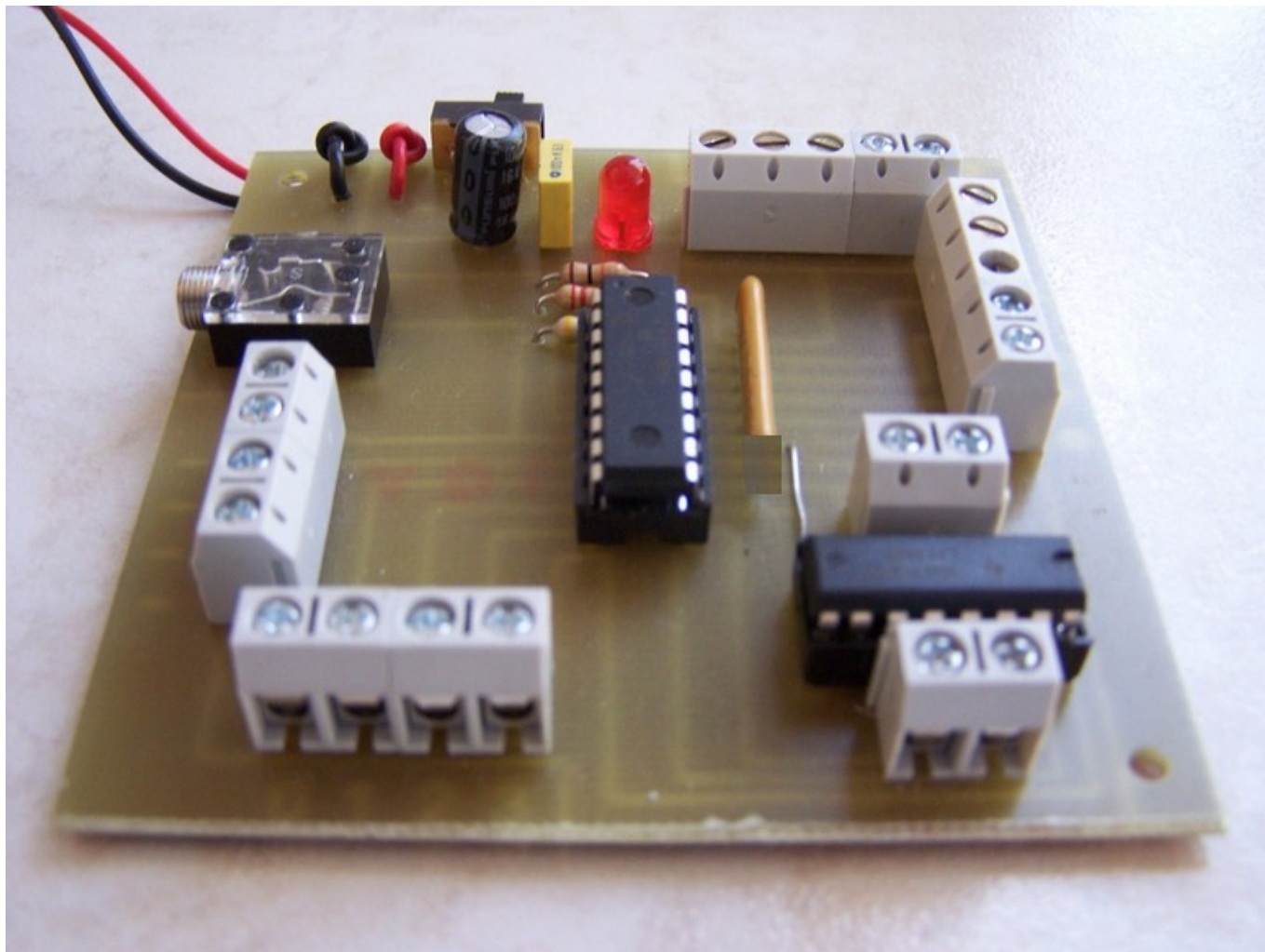
La suite de l'usinage se fait avec une fraise de 1mm afin de faire tous les perçages, bien pratique : précision et rapidité.

Enfin on termine par les perçages des trous de diamètre supérieur à 1mm, toujours avec la fraise de 1mm.

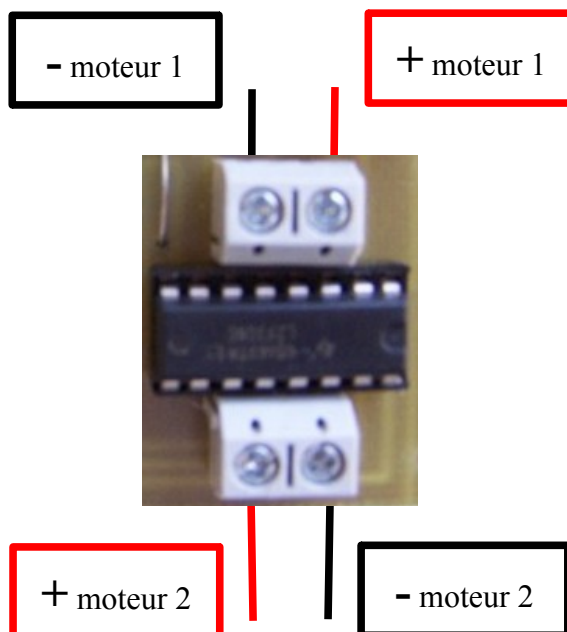
Si vous n'avez pas de fraise de 1mm, le fichier CAO vous permet de refaire un FAO afin de pointer tous les perçage avec la pointe à graver.



18	1	Support de CI 16 broches	ESU16
17	1	Support de CI 18 broches	ESU18
16	1	Picaxe 18M2	IC-RE-18M2
15	1	Circuit intégré L293	
14	1	Résistance réseau 5 + 1 com de 10KΩ	Le commun est en-haut
13	1	Résistance de 4,7KΩ	
12	1	Résistance de 22KΩ	
11	1	Résistance de 10KΩ	
10	1	Résistance de 100Ω	
9	1	DEL 5mm	
8	1	Condensateur chimique 100nF	EL100
7	1	Condensateur radial 100µF 16V	
6	2	Bornier triple	CNB3
5	8	Bornier double	CNB2
4	1	Interrupteur à glissière	IT43
3	1	Fiche jack 3,5mm stéréo	EPFFS
2	1	Clip pile 9V	EPI90
1	1	Coupleur de piles	3 piles (RS6)
REP	Nb	DESIGNATION	OBSERVATION



Câblage des moteurs



En cas de problème de rotation des moteurs, mettre un condensateur chimique de 100nF sur les borniers entre le + et le - ou directement sur les moteurs toujours entre le + et le -.