

Schéma du montage final

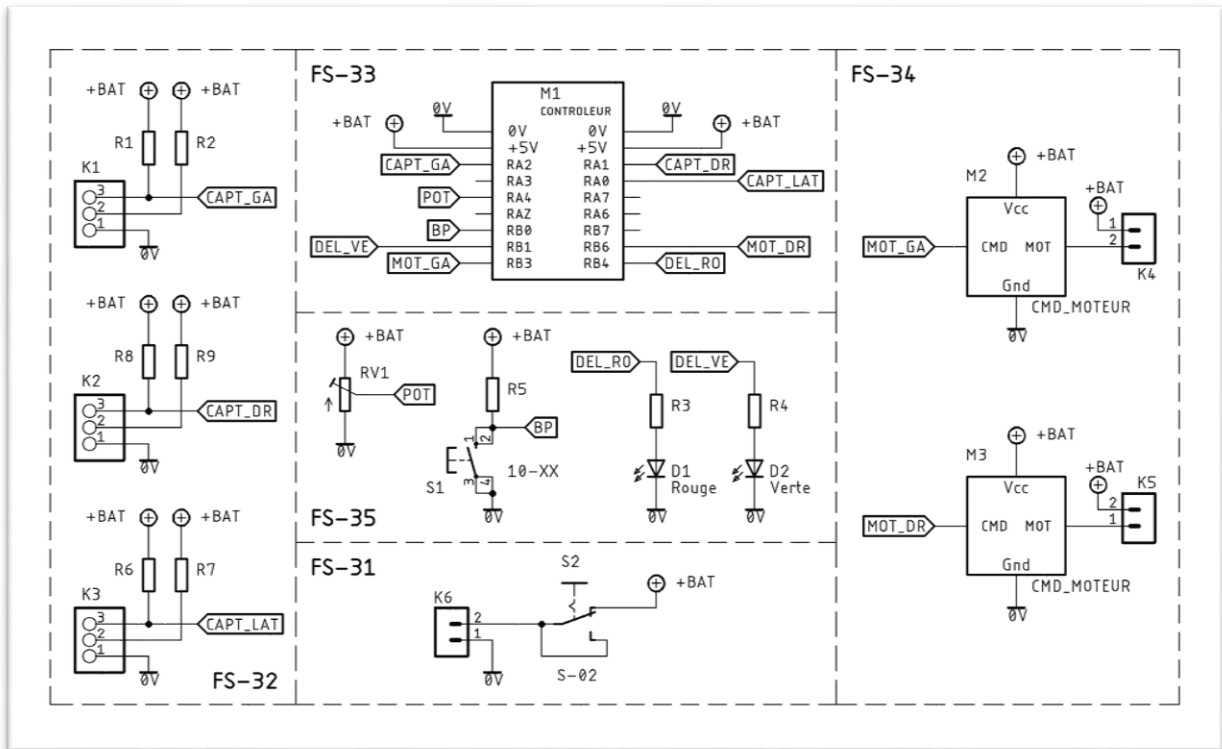


Figure 10 : Schéma final de la fonction FP 3

Ce schéma est différent du précédent, on utilise des modules pour gérer certaines fonctions. La gestion du robot est réalisée par une carte à microcontrôleur. C'est ce schéma qui sera dessiné et routé par le logiciel EAGLE.

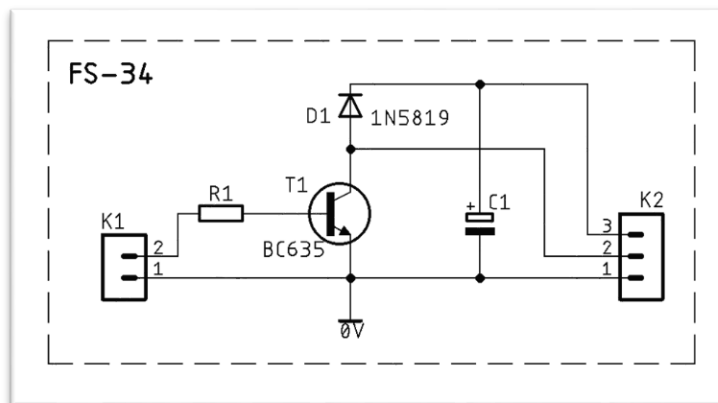


Figure 11 : Schéma du module "Interface moteur"