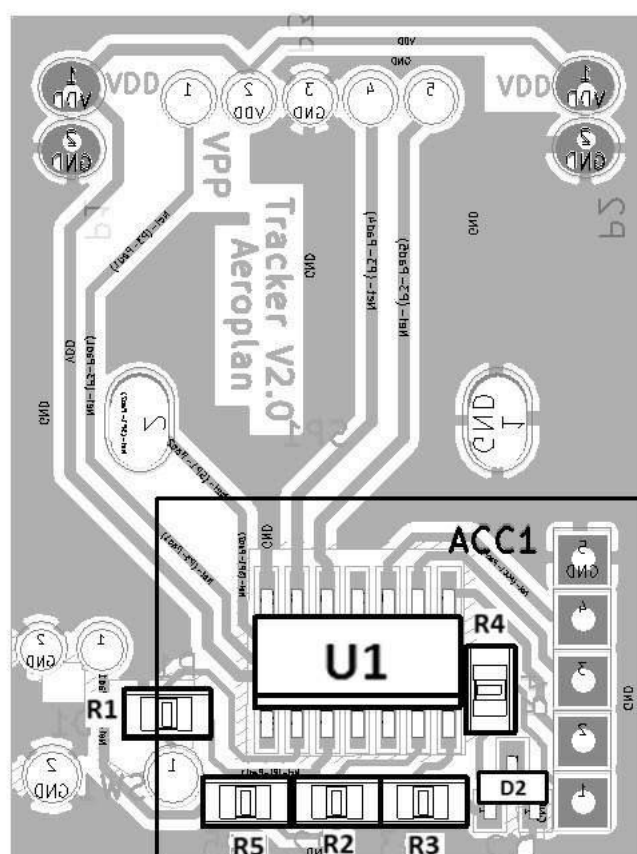
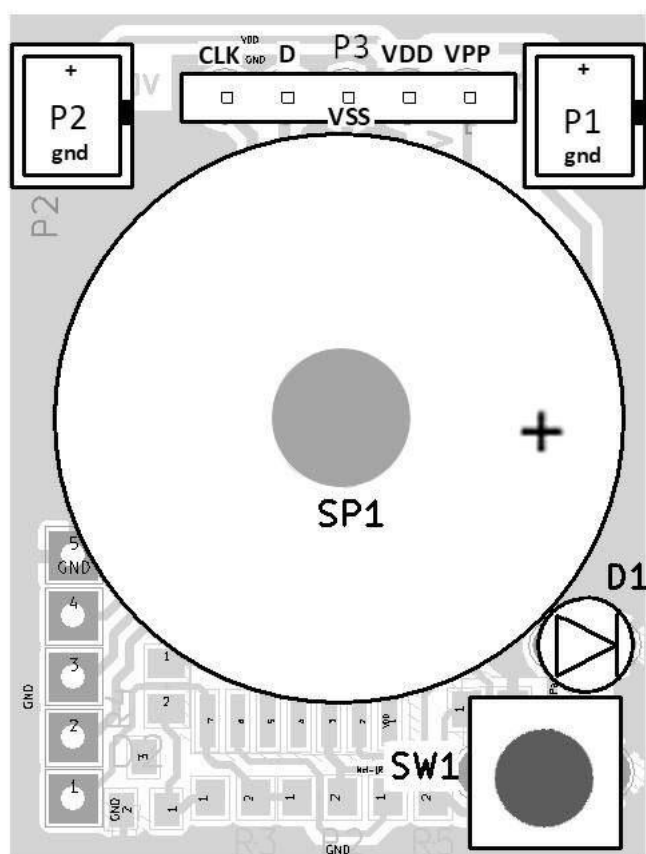




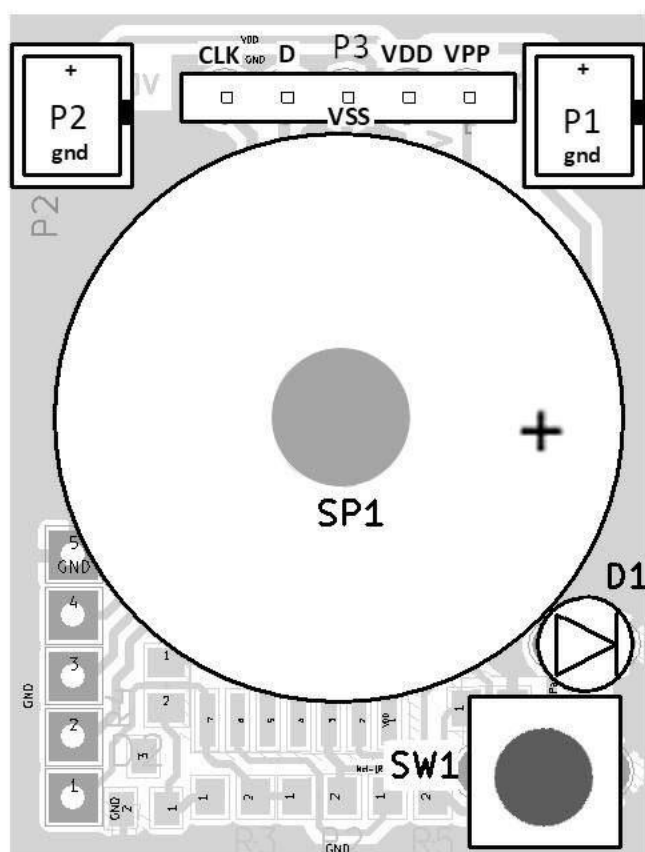
Création 15/07/2017

<http://aeroplan.raidghost.com/>

« Tracker RC Plan de câblage »



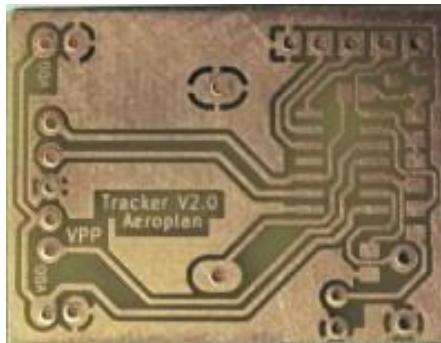
P1 est le connecteur batterie
P2 le connecteur de charge (ou inversement)
P3 est le connecteur de programmation du PIC



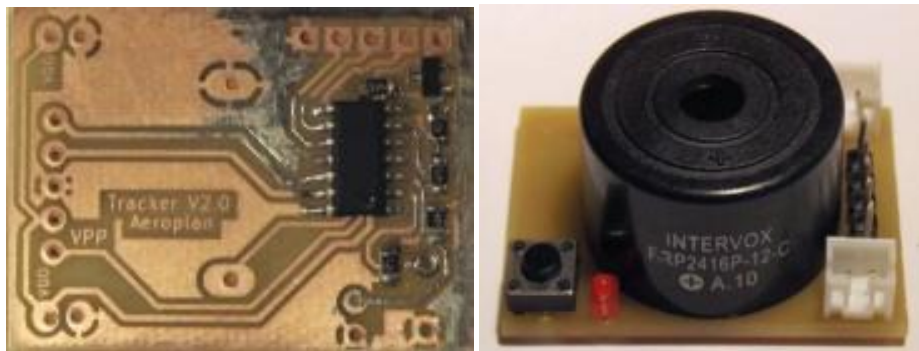
Le module accéléromètre est soudé en dernier, en effet il vient couvrir les composants CMS, prenez bien soin de souder la barrette de connexion livrée avec l'accéléromètre du bon côté de celui-ci

Quelques conseils de réalisation :

1- Une fois le circuit imprimé réalisé, vérifiez visuellement et mieux électriquement qu'il n'existe pas de courts circuit entre les pistes, notamment lorsqu'une piste passe entre les pads des composants CMS (3 passages)
Vérifiez également qu'il n'existe pas de coupure de piste.



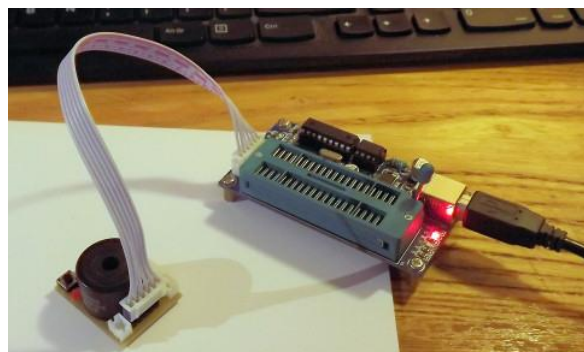
2- Câblez en priorité les composants CMS, puis tous les autres composants à l'exception de l'accéléromètre.
En effet comme celui-ci va recouvrir les CMS, en cas de dysfonctionnement il serait assez difficile de dessouder ce dernier.



3- A ce stade programmez le microcontrôleur puis reliez la batterie correctement chargée, vous devez entendre 3 bips successifs puis des bips espacés signifiant que l'étalonnage de la batterie n'a pas encore été effectué.

Appuyez alors sur le poussoir pendant au moins 6 secondes cela sera suivi par un bip long.

Arrêtez le module par un appui sur le poussoir qui doit être suivi de 2 bips



4- Débranchez la batterie et soudez le module accéléromètre, rebranchez cette dernière et mettez le module en marche, attendez au moins 2 minutes, l'alarme doit se déclencher, la diode LED va se mettre à clignoter en accéléré, agiter un peu le module l'alarme doit stopper, la diode LED continuera à clignoter en accéléré montrant qu'un déclenchement d'alarme a eu lieu, si de nouveau vous laissez le module au repos, l'alarme se déclenchera à nouveau au bout d'environ 1 minute. Pour plus de détail voir le document de présentation

Tracker RC.pdf

