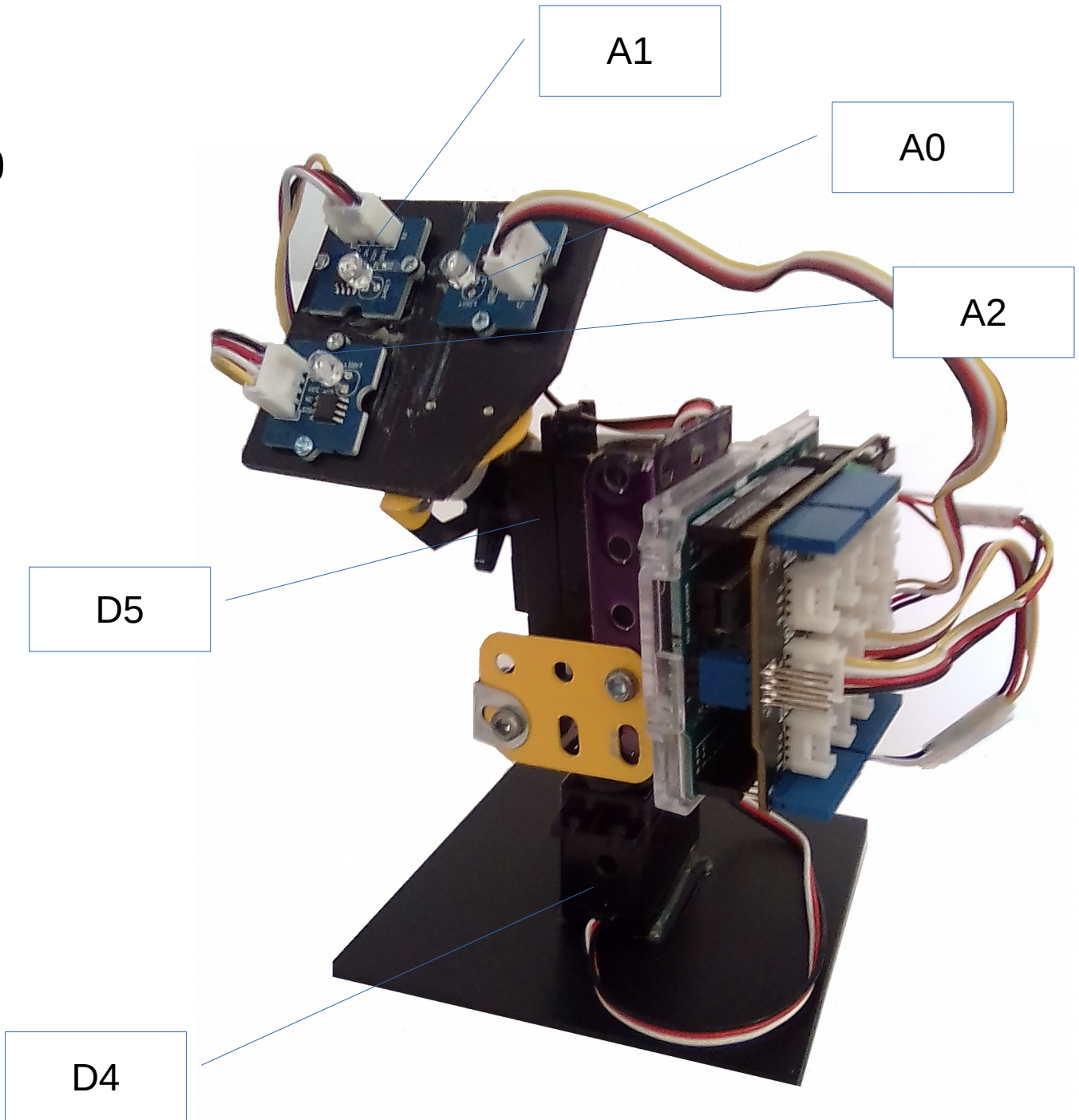


1/ Identification des actionneurs et des capteurs:

A0, A1 et A2 sont trois capteurs de luminosité.

D5 est un servomoteur qui va incliner la tête du tracker face au soleil par rapport à l'horizon.

D4 servomoteur qui va orienter la tête du tracker face au soleil dans sa course d'Est en Ouest.



2/ Cahier des charges du fonctionnement :

Dès le début du programme, l'intensité lumineuse captée par A0 est comparée à celle captée par A1.

Si A0 est supérieure à A1, alors le moteur doit tourner dans le sens positif pendant 2 secondes , vers l'Est. Dans le cas contraire, ce même moteur doit tourner dans l'autre sens.

1 secondes plus tard, l'intensité lumineuse captée par A1 est comparée à celle de A2, Si A1 est supérieure à A2, alors le moteur doit tourner dans le sens positif pendant 2 secondes , vers le haut. Dans le cas contraire, ce même moteur doit tourner dans l'autre sens.

Ce programme doit s'effectuer toutes les 5 secondes, en boucle jusqu'à ce que l'utilisateur mette un interrupteur A3 en position arrêt.