

**exemple récepteur infrarouge**  
commande d'aiguillage par servomoteur

**servomoteur**

**microprocesseur:**  
en fonction du code infrarouge reçu ,le  
microprocesseur  
positionne le bras du  
servomoteur

Le TSOP reçoit les  
signaux infrarouge et  
le microprocesseur  
envoie un signal  
directement sur le fil de  
commande du servo

**TSOP**

