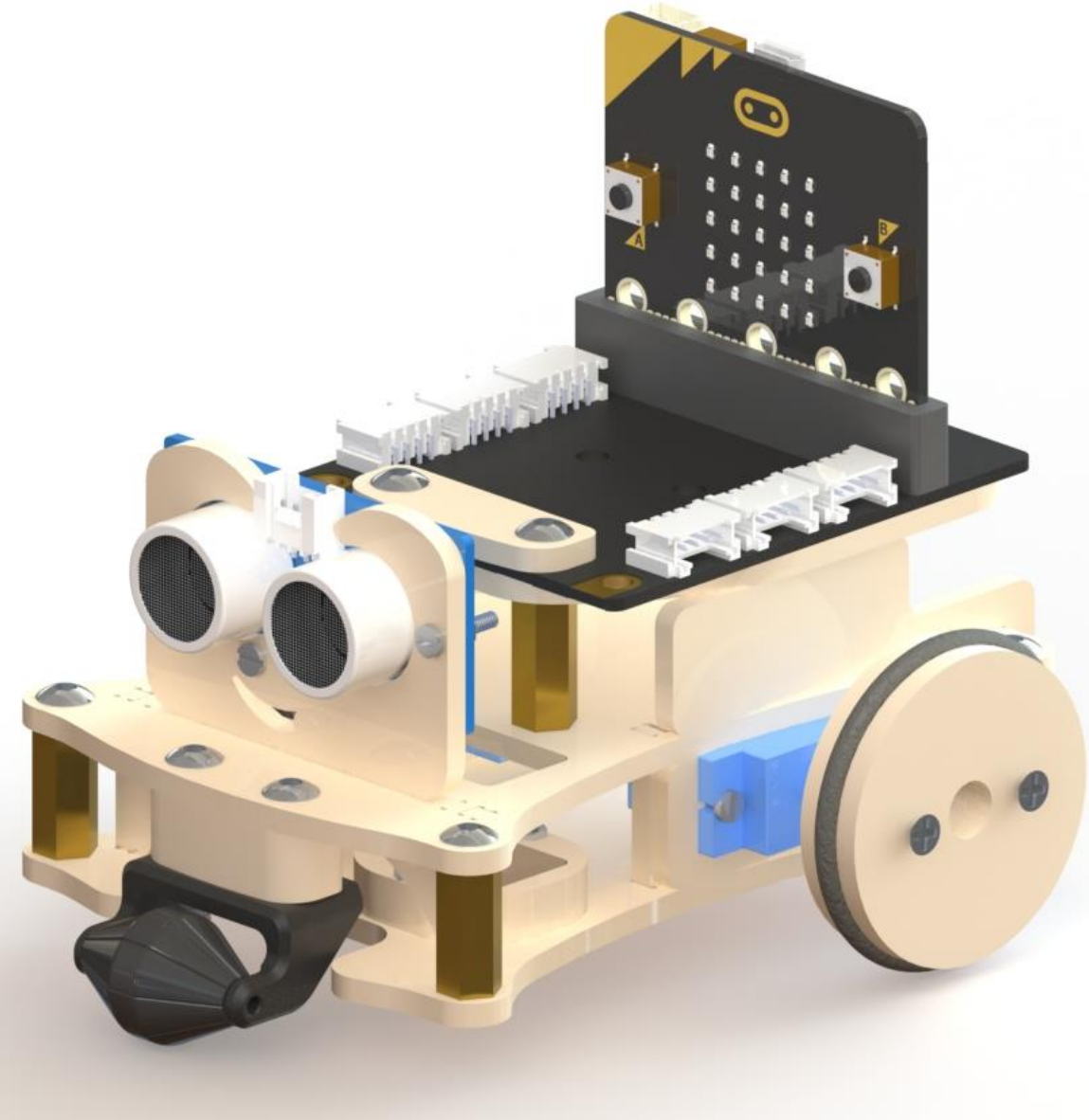


Notice Kitro:bot V2



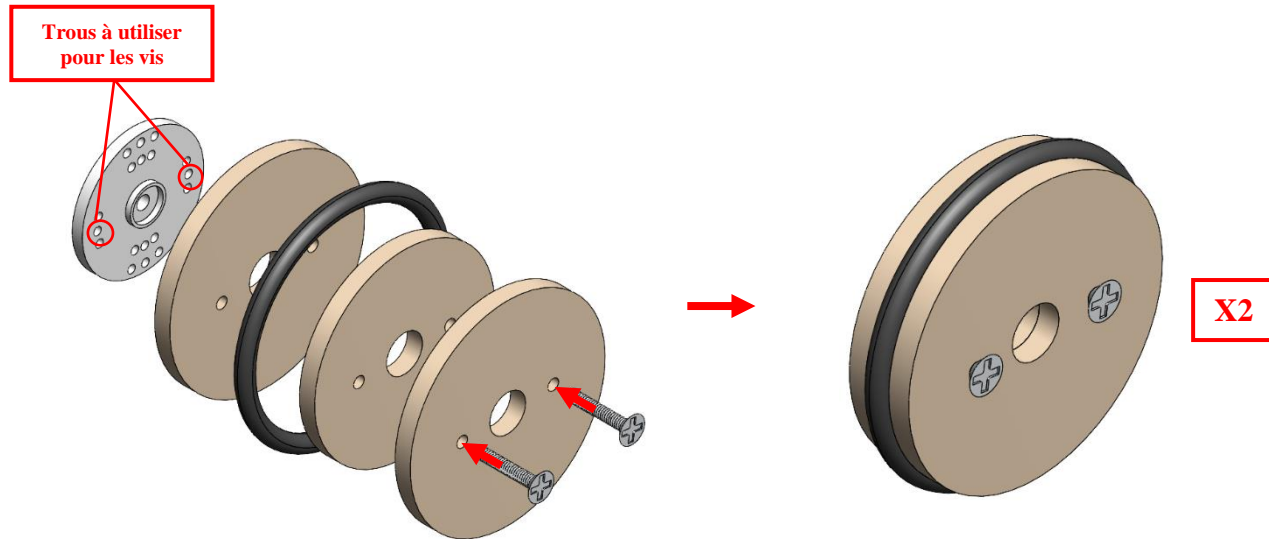
Nomenclature :

Ref.	Désignation	Quantité
751256	Kit électronique	1
	Roue libre mBot	1
275730	Télémètre à ultrasons Grove	1
	Usinage en bois 22 pièces	1

Outils nécessaires :

- Tournevis cruciforme, tournevis plat (petit), clé Allen 2.5mm.

1



- 1- Monter le servomoteur sur son palonnier comme montré sur l'image et **faire le montage deux fois**.

7 TECHNOLOGIE SERVICES

Kitro:bot V2FORMAT
A4

3

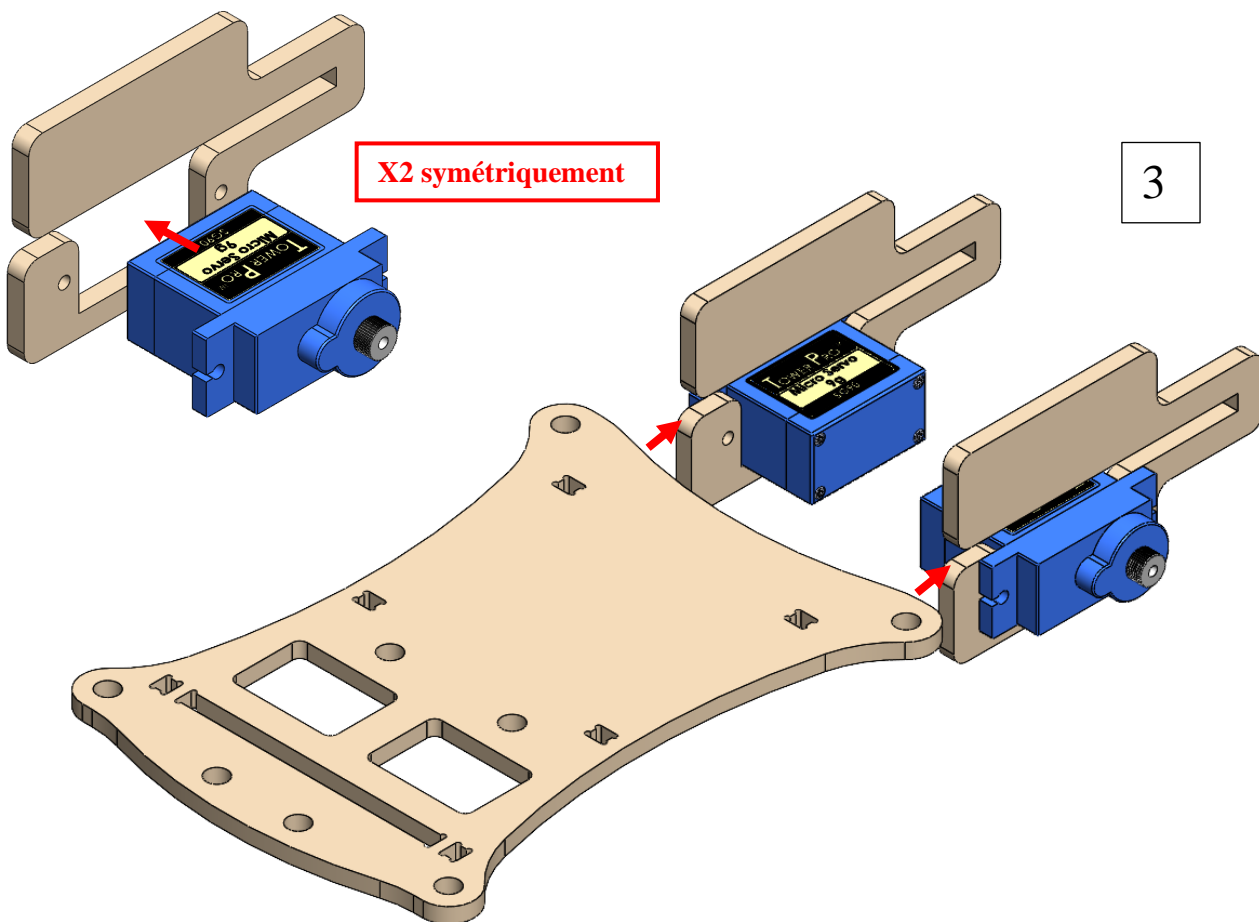
Le 10/12/2021

Nom : M

Prénom : T

1.1 Assemblage

2



X2 symétriquement

3

- 2- Insérer le servomoteur dans son logement. **Répéter l'opération une deuxième fois symétriquement.**
- 3- Faire glisser le châssis dans son logement comme l'image ci-contre.

7 TECHNOLOGIE SERVICES

Kitro:bot V2

FORMAT
A4

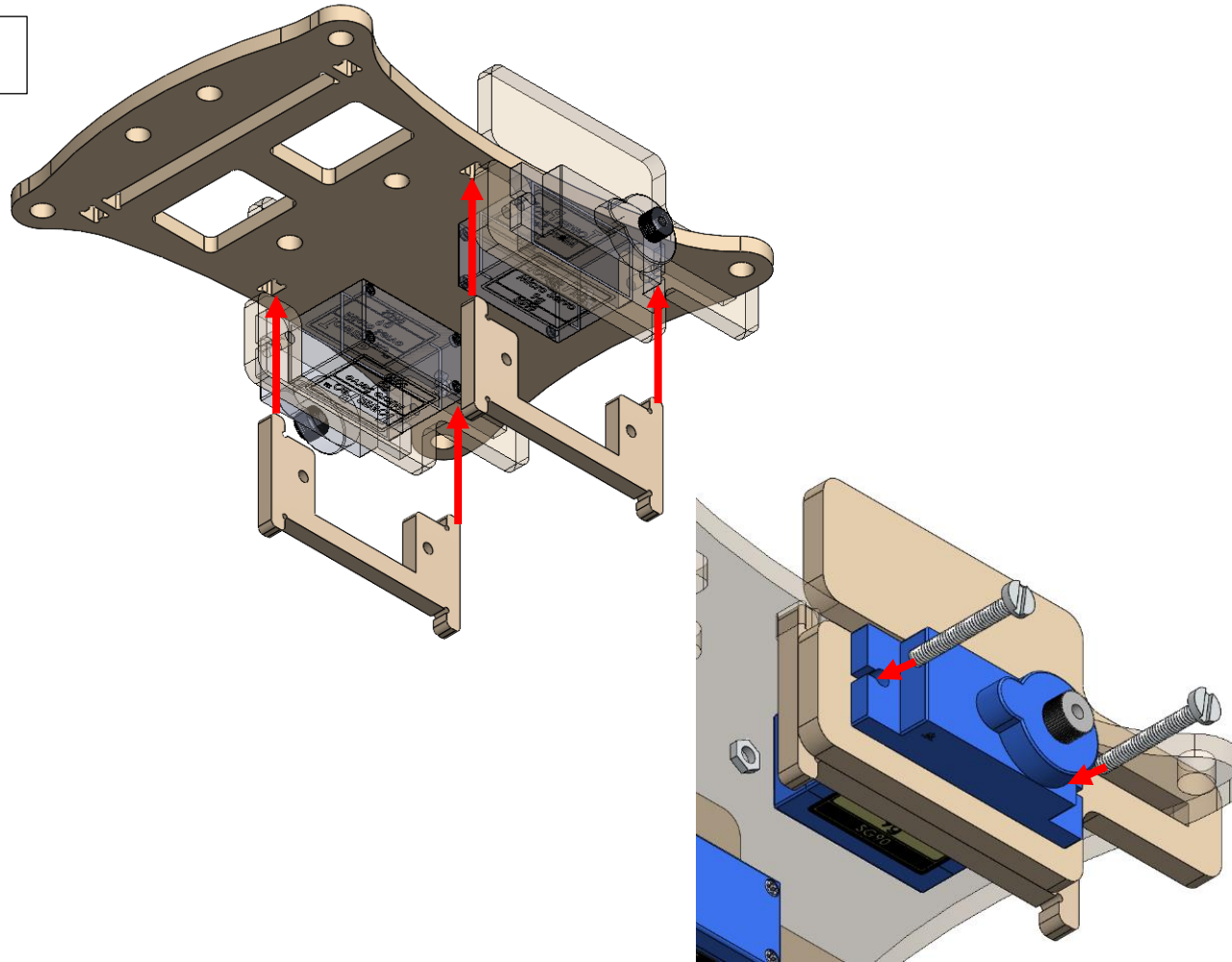
4

Le 10/12/2021

Nom : M

Prénom : T

4



1.2 Assemblage

- 4- Monter le support servomoteur dans ses logements et utiliser les vis M2x20 pour fixer le tout au châssis.

7 TECHNOLOGIE SERVICES

Kitro:bot V2

FORMAT
A4

5

Le 10/12/2021

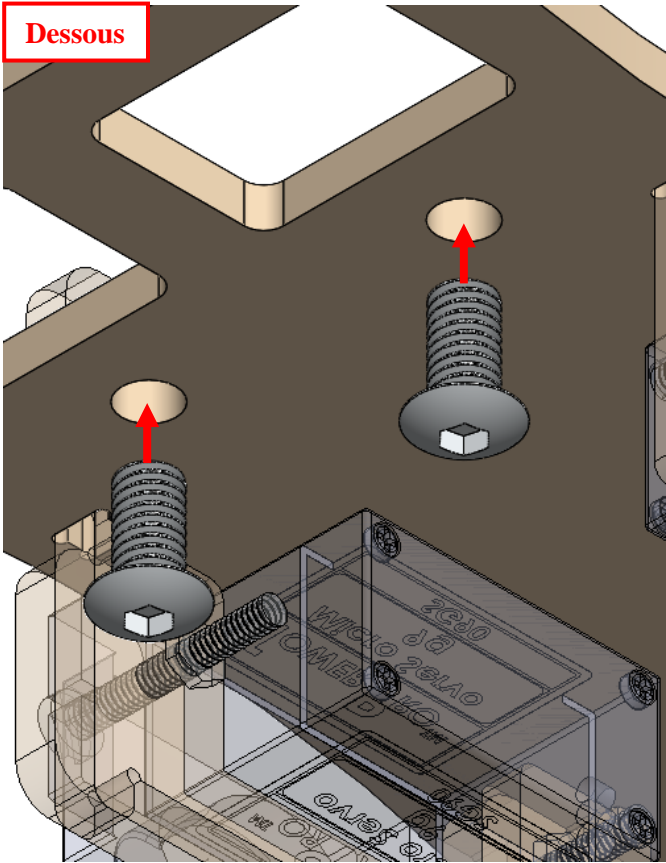
Nom : M

Prénom : T

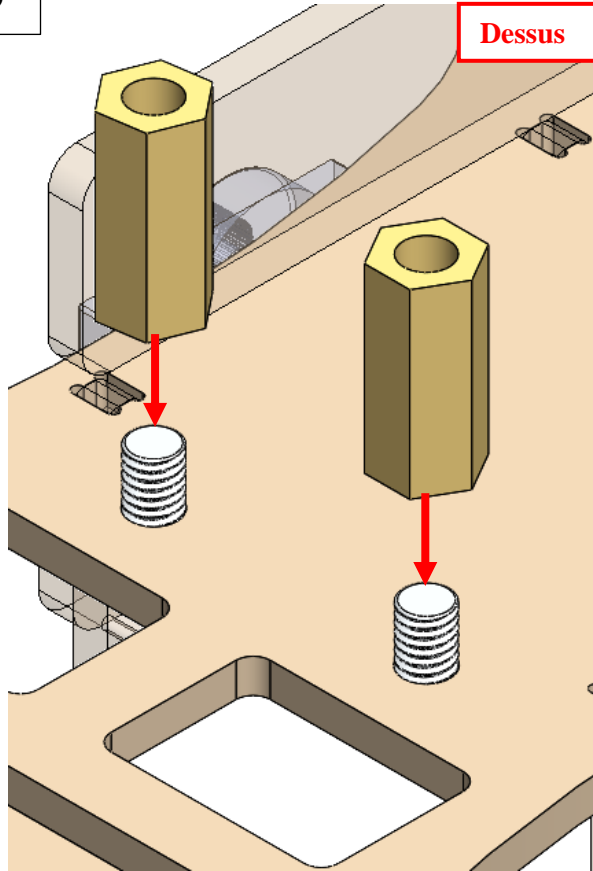
1.3 Assemblage

5

Dessous



Dessus



5- Insérer les vis M4x8 dans leurs emplacements et visser les entretoises comme sur l'image ci-contre.

7 TECHNOLOGIE SERVICES

Kitro:bot V2

FORMAT
A4

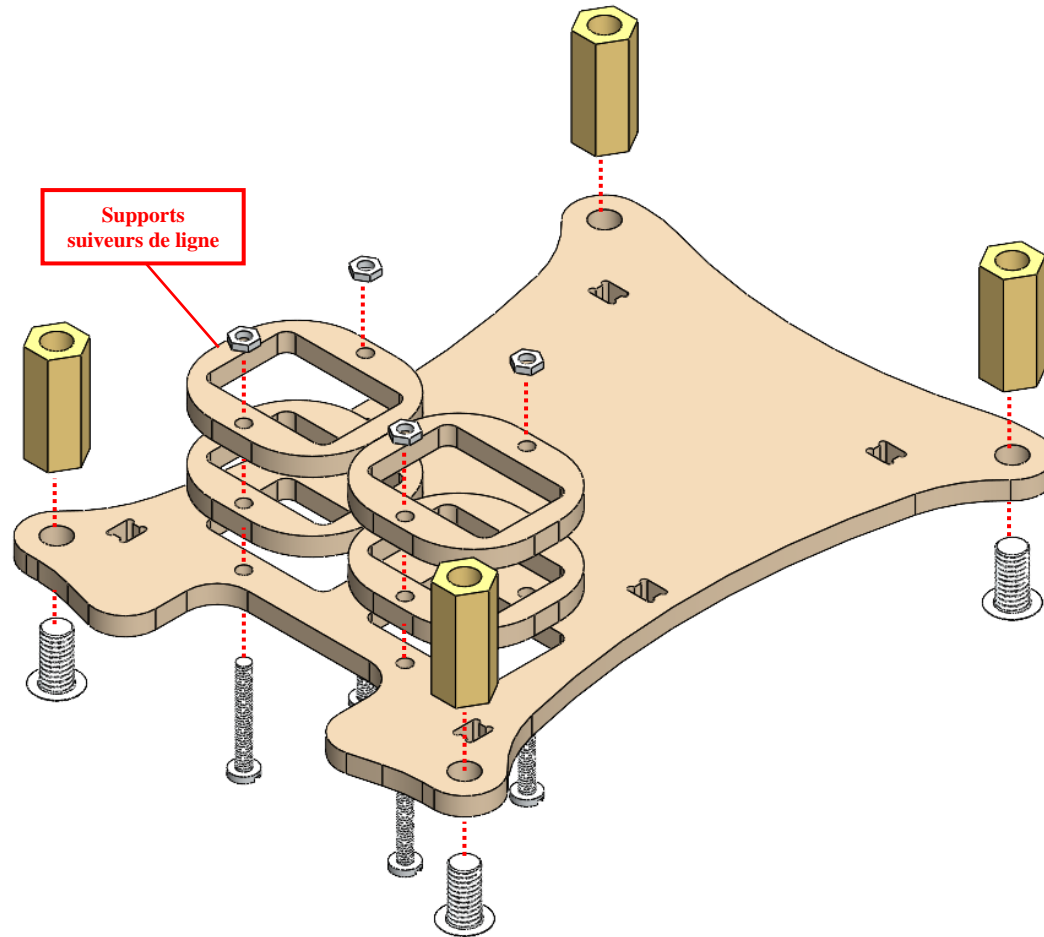
6

Le 10/12/2021

Nom : M

Prénom : T

6



1.4 Assemblage

6- Monter les supports suiveurs de ligne avec les vis M2x20.

Insérer les vis dans leurs emplacements avec les vis M4x8 et visser les entretoises comme l'image ci-contre.

7 TECHNOLOGIE SERVICES

Kitro:bot V2

FORMAT
A4

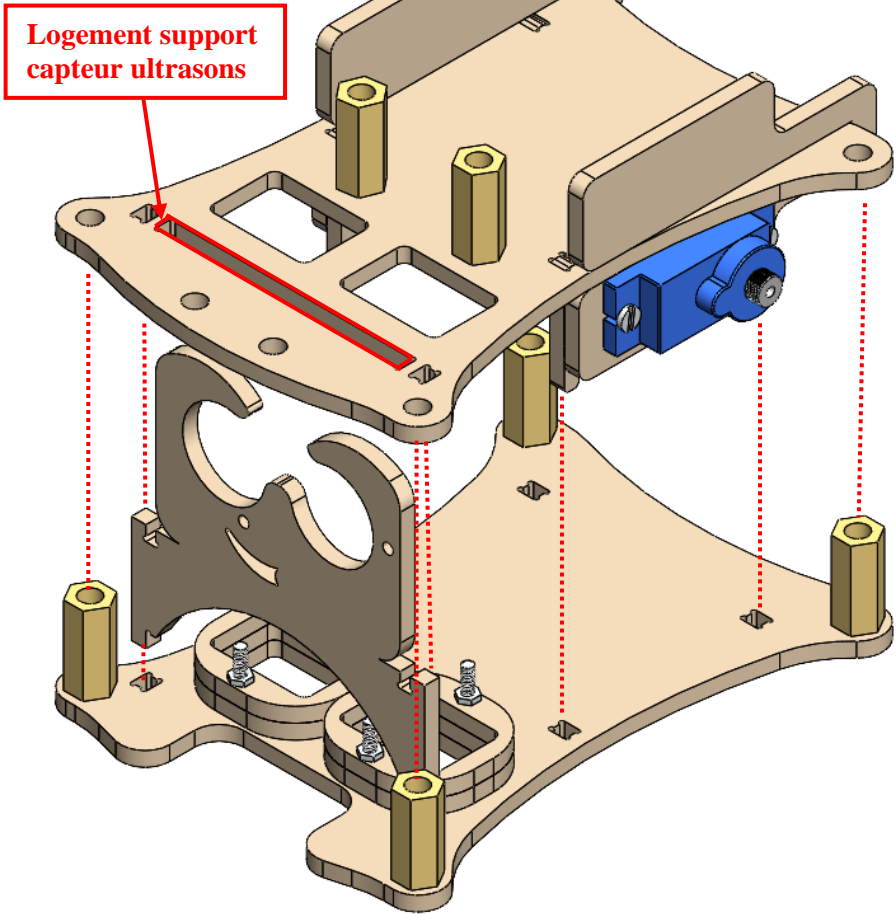
7

Le 10/12/2021

Nom : M

Prénom : T

7



1.4 Assemblage

7- Insérer le support ultrasons dans son logement et assembler le tout comme l'image ci-contre.

7 TECHNOLOGIE SERVICES

Kitro:bot V2

FORMAT
A4

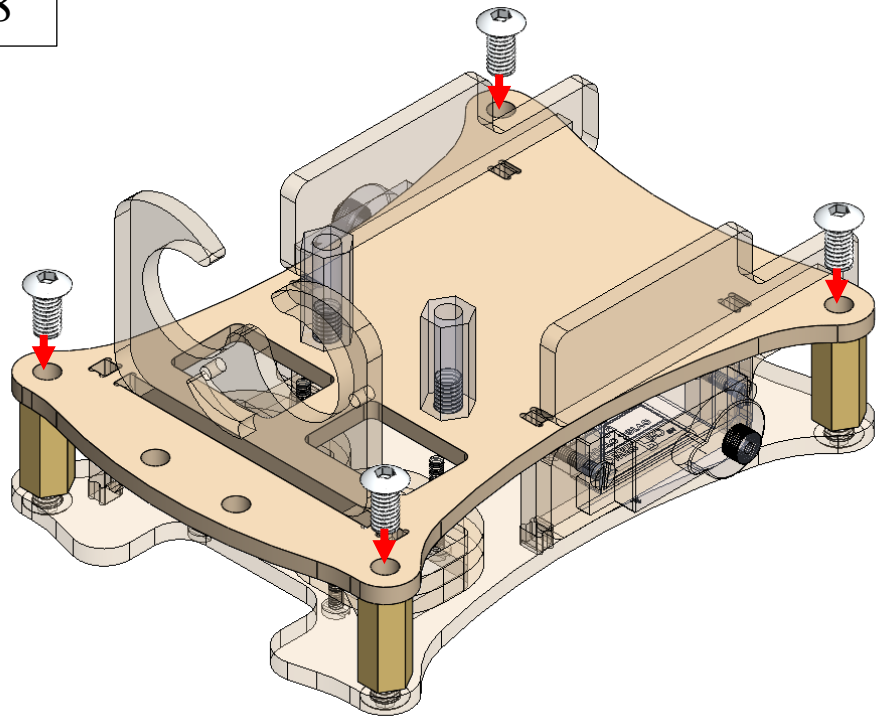
8

Le 10/12/2021

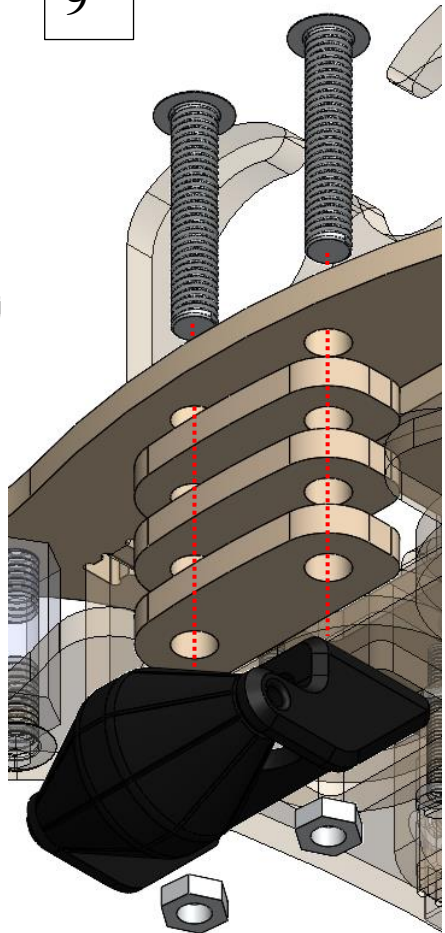
Nom : M

Prénom : T

8



9



1.4 Assemblage

- 8- Visser les vis dans les entretoises avec les vis M4x8.
- 9- Monter la roue libre sur le châssis avec les vis M4x22 comme l'image ci-contre.

7 TECHNOLOGIE SERVICES

Kitro:bot V2

FORMAT
A4

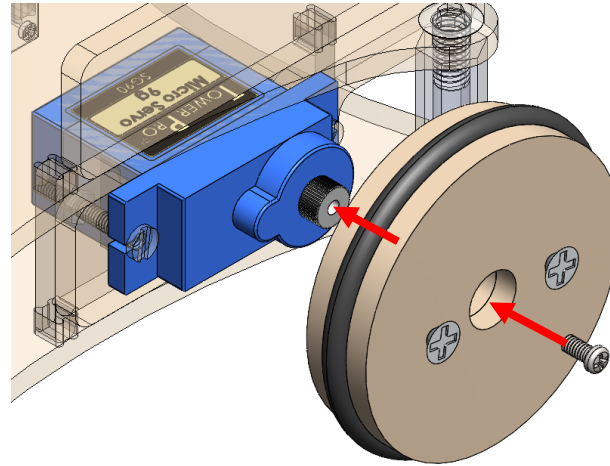
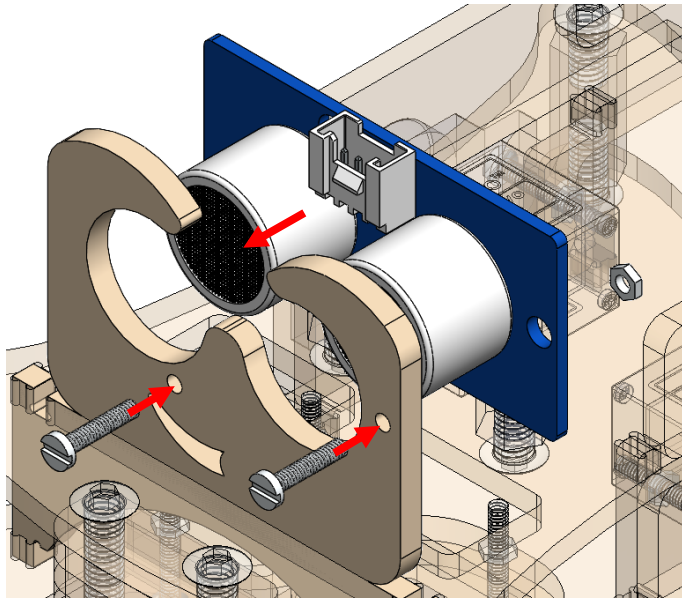
9

Le 10/12/2021

Nom : M

Prénom : T

10



1.4 Assemblage

10- Monter le capteur ultrasons avec les vis M2x10 ainsi que les roues.

7 TECHNOLOGIE SERVICES

Kitro:bot V2

FORMAT
A4

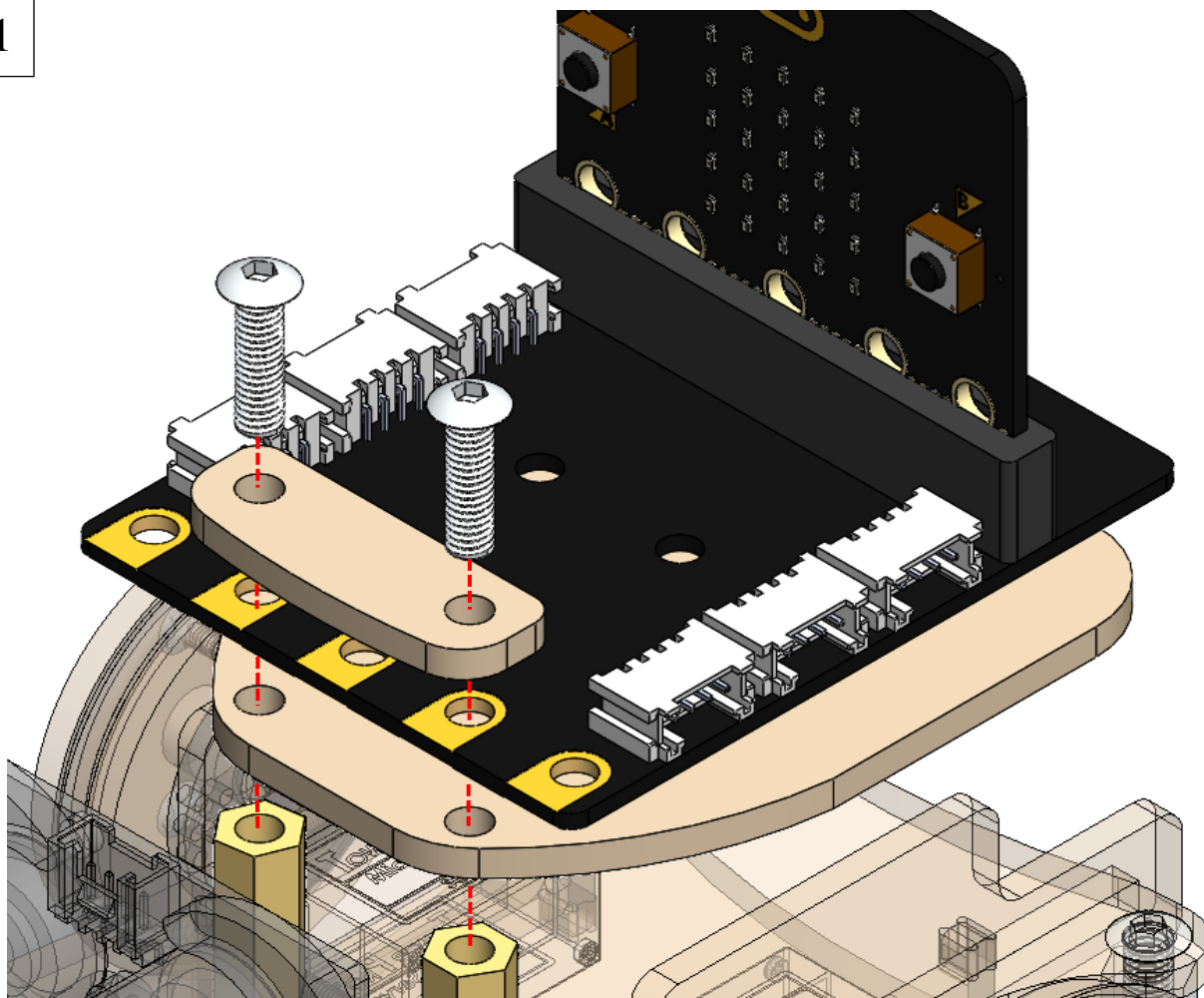
10

Le 10/12/2021

Nom : M

Prénom : T

11



1.4 Assemblage

11- Monter le shield bit maker sur son support en utilisant les vis M4x14mm.

7 TECHNOLOGIE SERVICES

Kitro:bot V2

FORMAT
A4

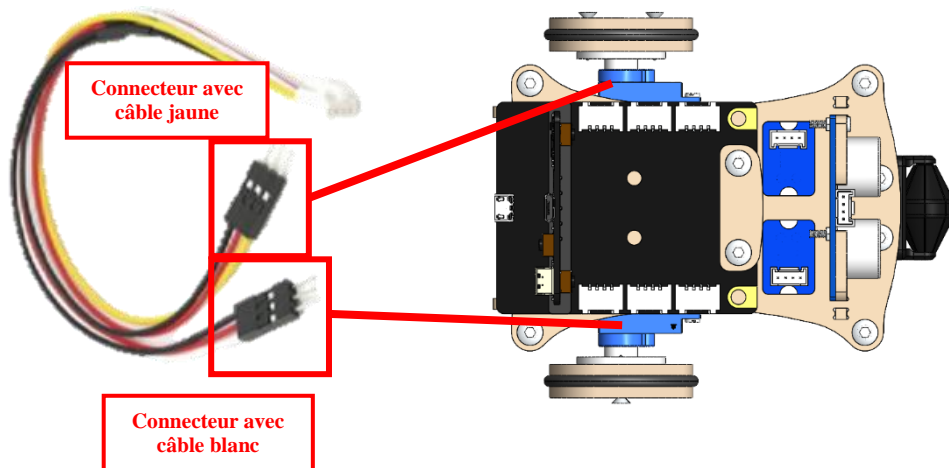
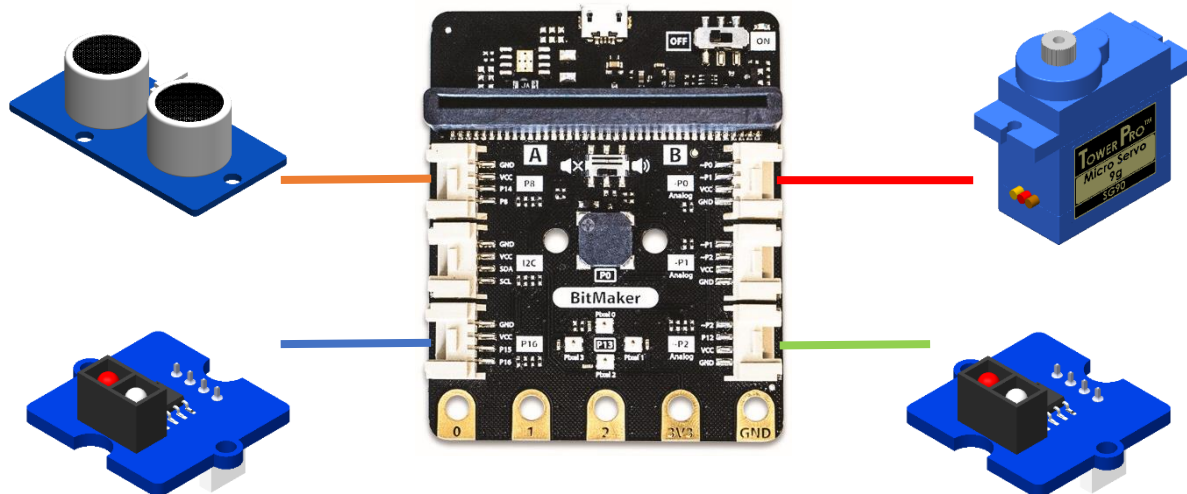
11

Le 10/12/2021

Nom : M

Prénom : T

12



Connecteur avec
câble jaune

Connecteur avec
câble blanc

1.5 Assemblage

12- Connecter maintenant les capteurs/actionneurs en suivant les instructions suivantes :

N° de port	Capteurs/Actionneurs	E/S
P0	Câble Grove servomoteur	S
P8	Télémètre à ultrasons	E
	Option suiveur de ligne	
P2	Suiveur de ligne gauche	E
P15	Suiveur de ligne droit	E

TECHNOLOGIE SERVICES

Kitro:bot V2

FORMAT
A4

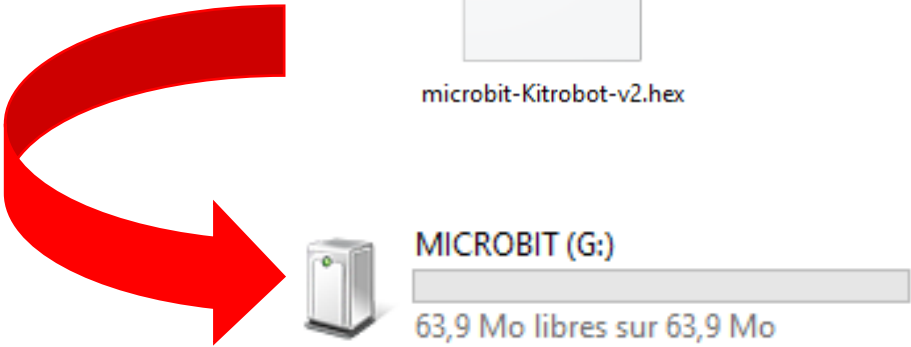
12

Le 10/12/2021

Nom : M

Prénom : T

2



2.0

Logiciel

- 1- Télécharger les programmes de la maquette sur notre site internet <https://www.technologieservices.fr/> en tapant la référence : 277033 dans la barre de recherche. Une fois sur la page de la maquette cliquer sur « Documentation » puis sur « programme-kitrobot-v2-microbit_277033_1.zip ». Enfin décompresser le fichier téléchargé.
- 2- Brancher la carte micro:bit à votre ordinateur. Copier le fichier « microbit-Kitrobot-v2.hex » à la racine de la carte. Une fois terminé, connecter la carte micro:bit au shield.