

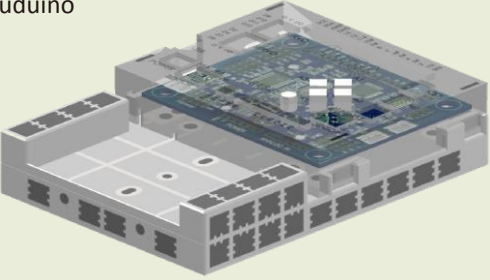
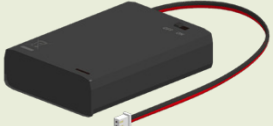

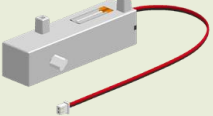

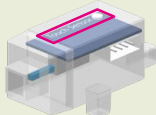

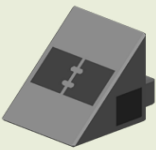
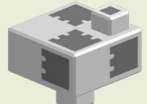







Robot Pivotteur

Manuel de montage



Robot pivoteur

Composants

Unité Studuino  x1		Boîtier de batterie  x1	
		Câble USB  x1	Moteur CC  x2
Câble de branchement du capteur (tricâble 15 cm)  x2	Capteur de contact Touch Sensor  x2	Cube basique (blanc)  x2	Triangle A (gris)  x4
Demi-cube A (gris clair)  x2	Demi-cube B (bleu)  x6	Demi-cube C (bleu ciel)  x11	Demi-cube D (bleu clair)  x2
Moyeu  x2	Roue  x2	Joint torique  x2	Disque  x2

Consignes de montage Vignettes

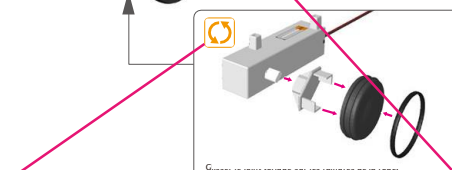
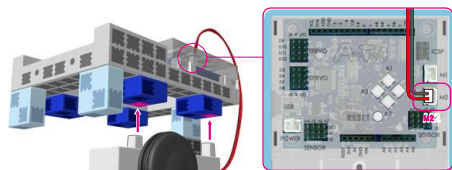
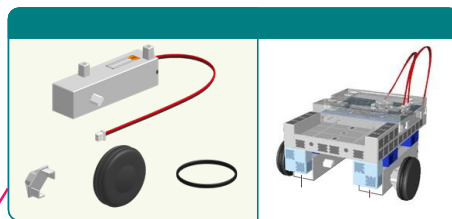
x1

Montre les pièces nécessaires au montage. Indique le nombre de pièces nécessaires au montage.



Indique lorsque le sens d'un composant doit être modifié pour le montage.

Turn



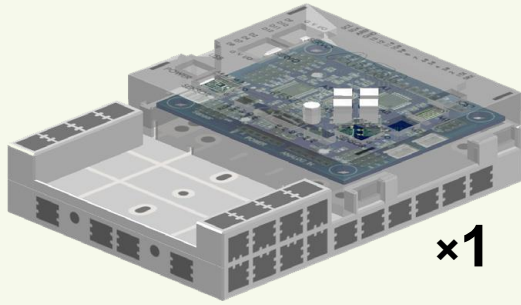
Montre une photo du produit entièrement construit.



Indique les conseils ou les avertissements pour un élément spécifique.

Robot pivoteur

Montage du corps (partie inférieure)



x1



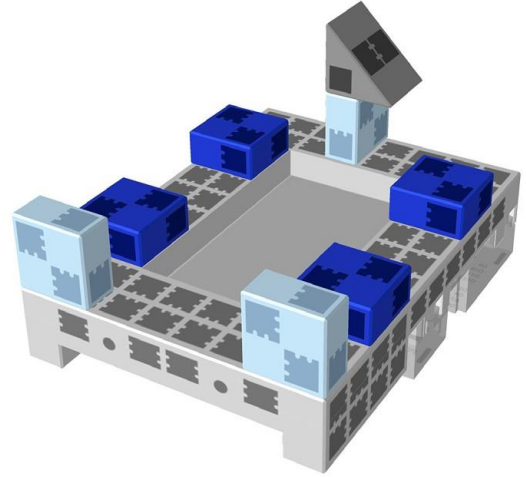
x4



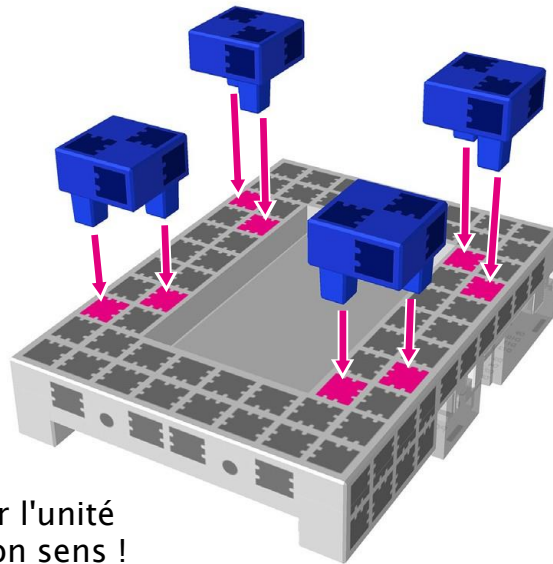
x3



x1

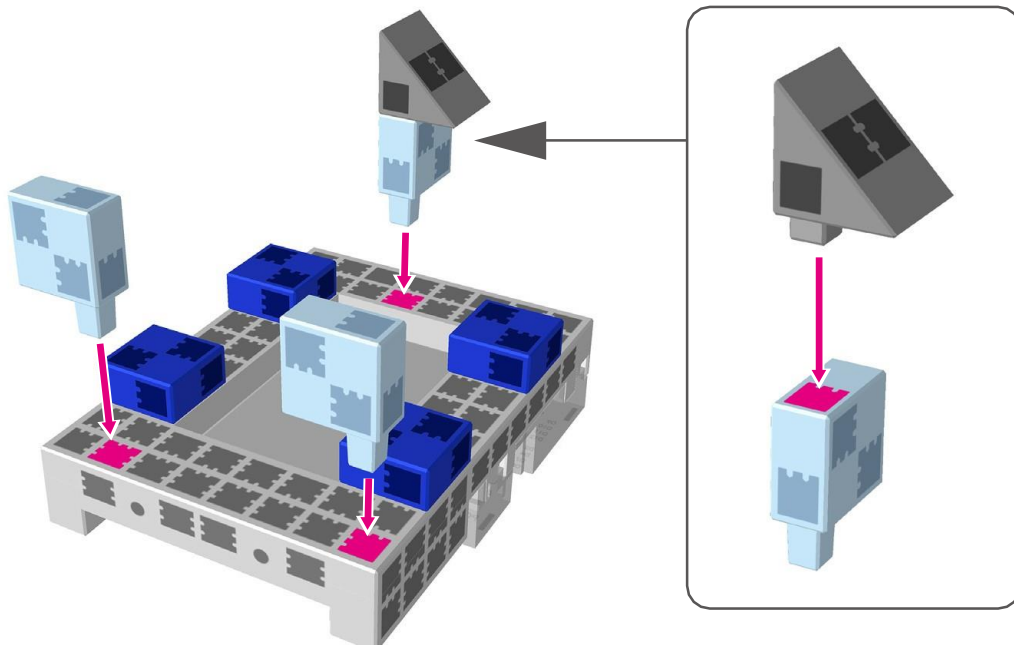


①



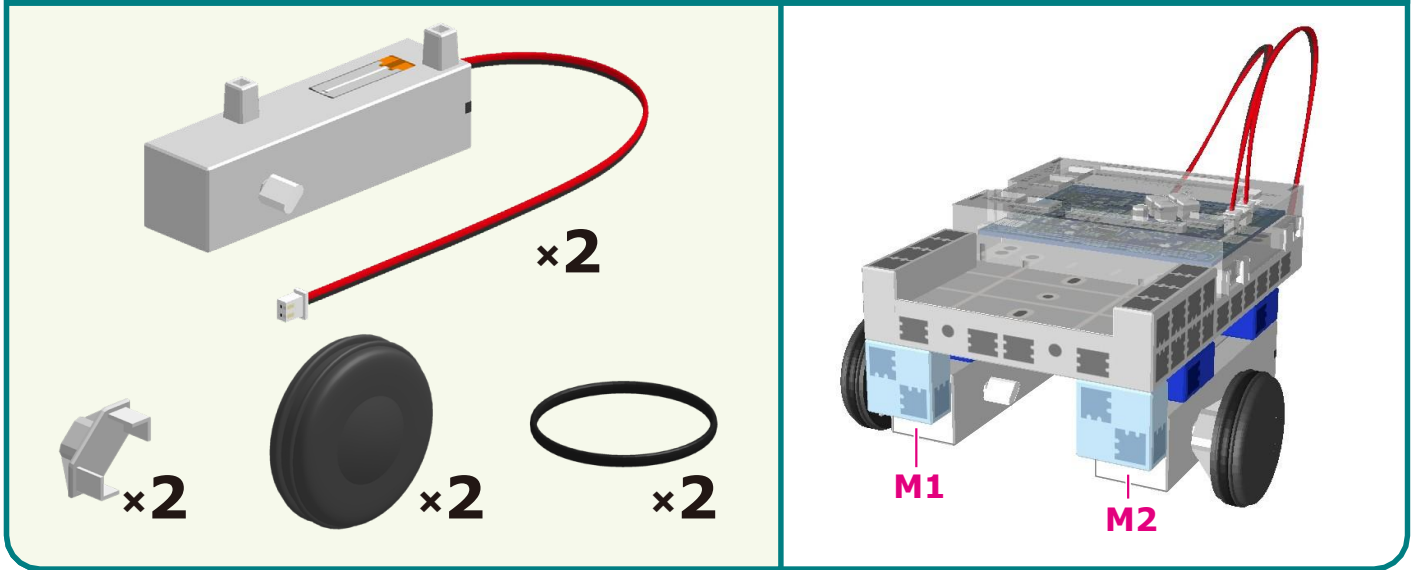
Veiller à positionner l'unité Studduino dans le bon sens !

②

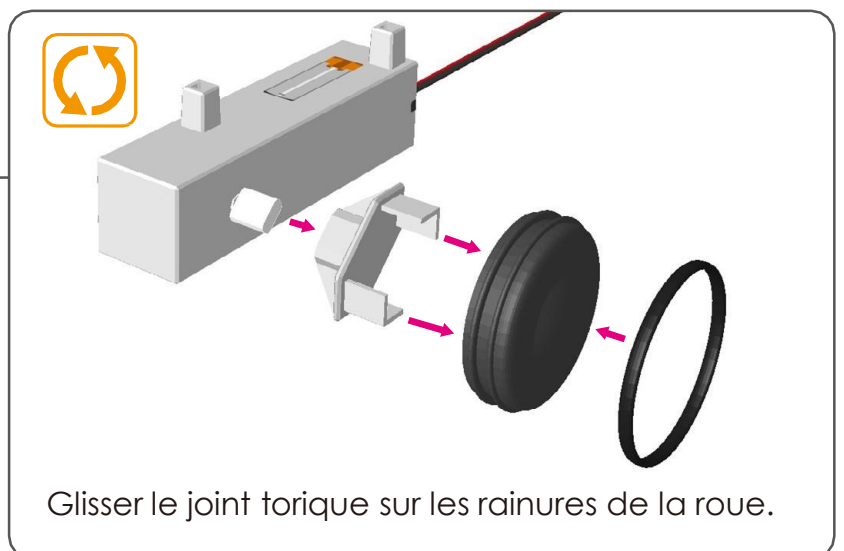
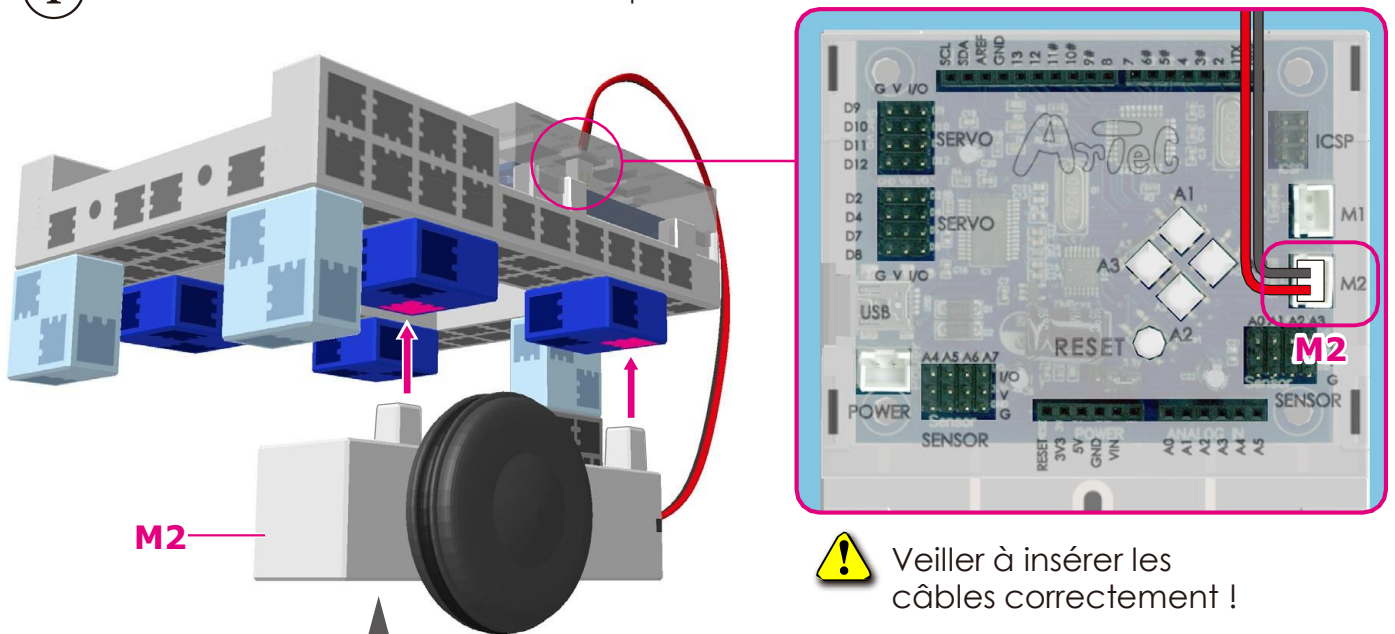


Robot pivoteur

Montage du moteur

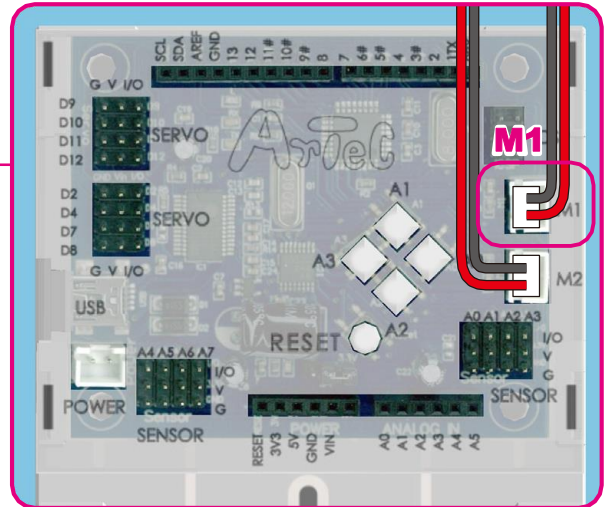
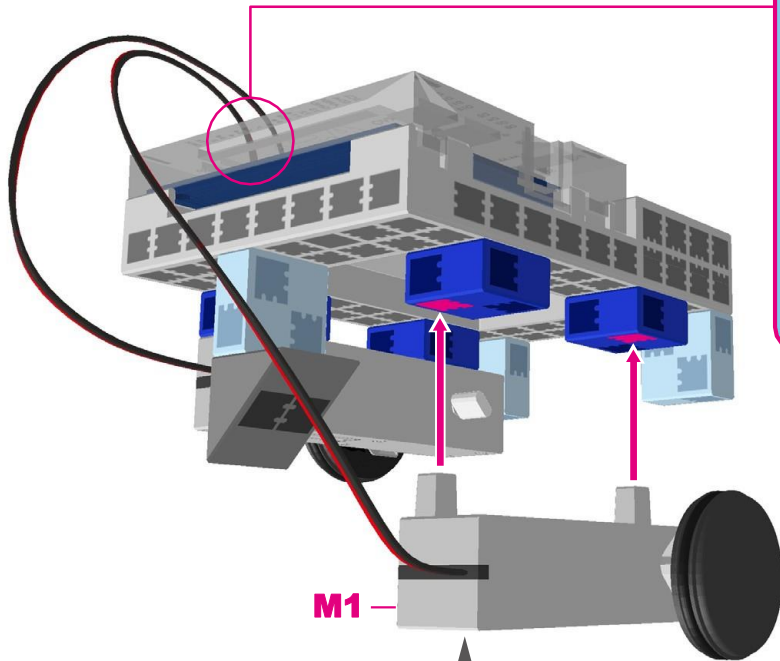



① Brancher le moteur en CC monté au point **M2**.

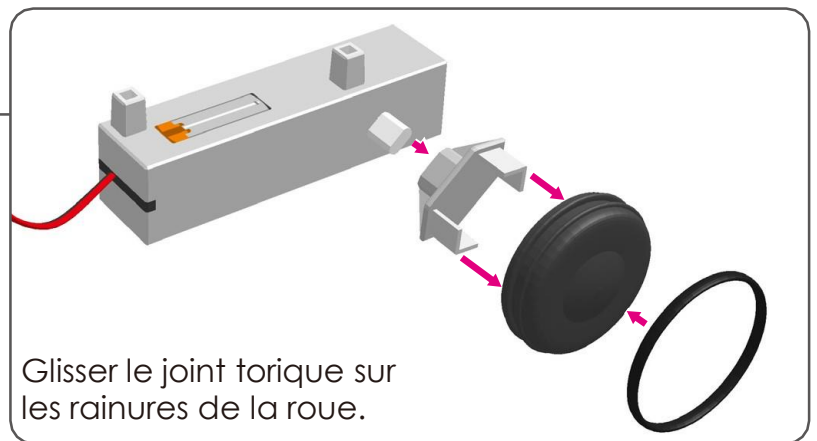


Robot pivoteur

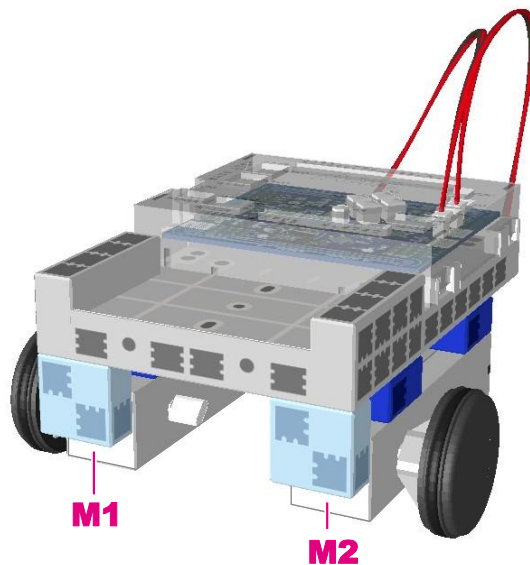
② Brancher le moteur en CC monté au point **M1**.



 Veiller à insérer les câbles correctement !

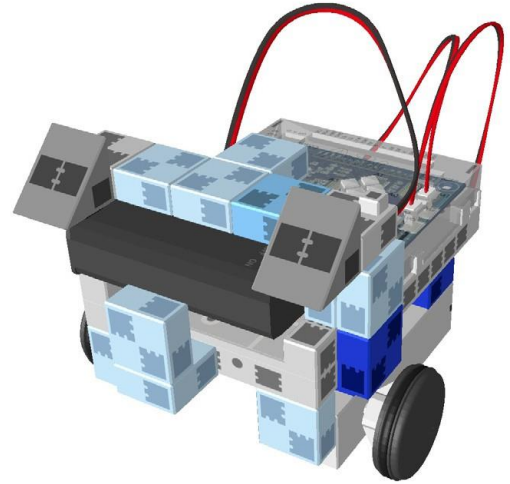
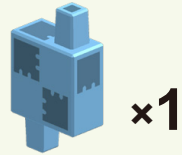
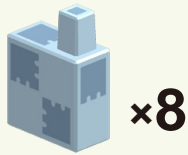
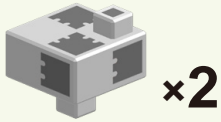
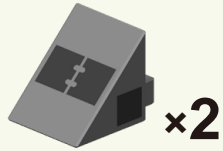
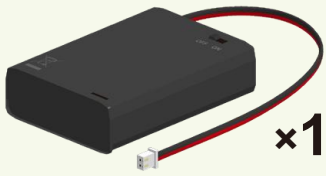


Moteur assemblé

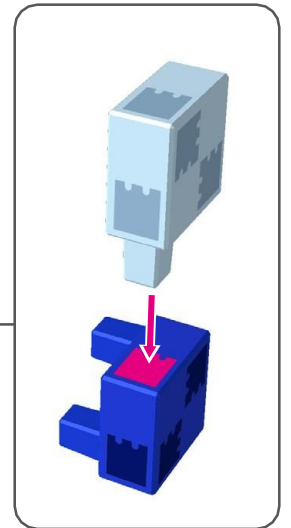
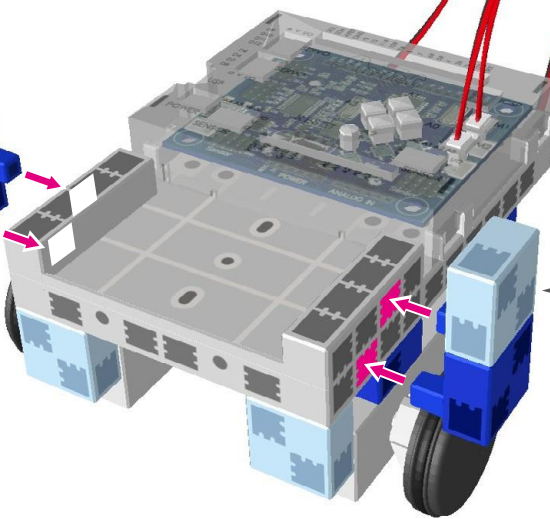
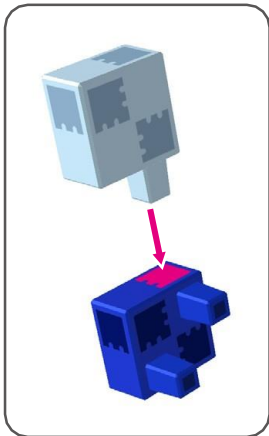


Robot pivoteur

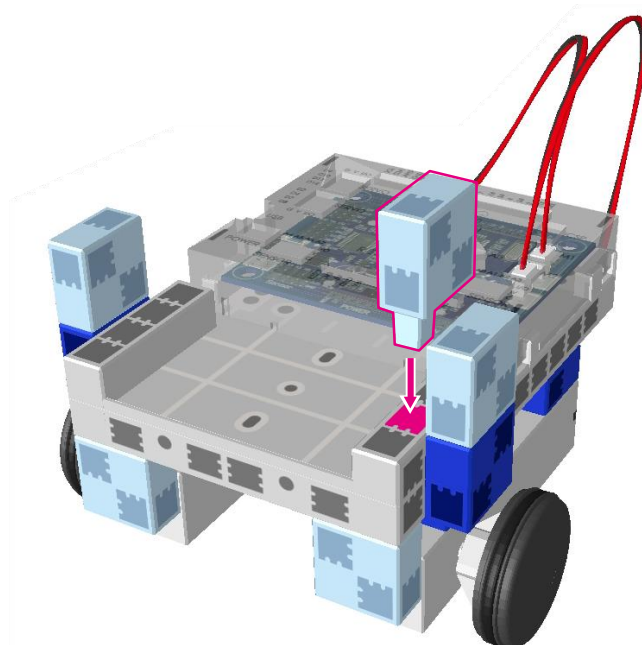
Montage du corps (partie avant)



①

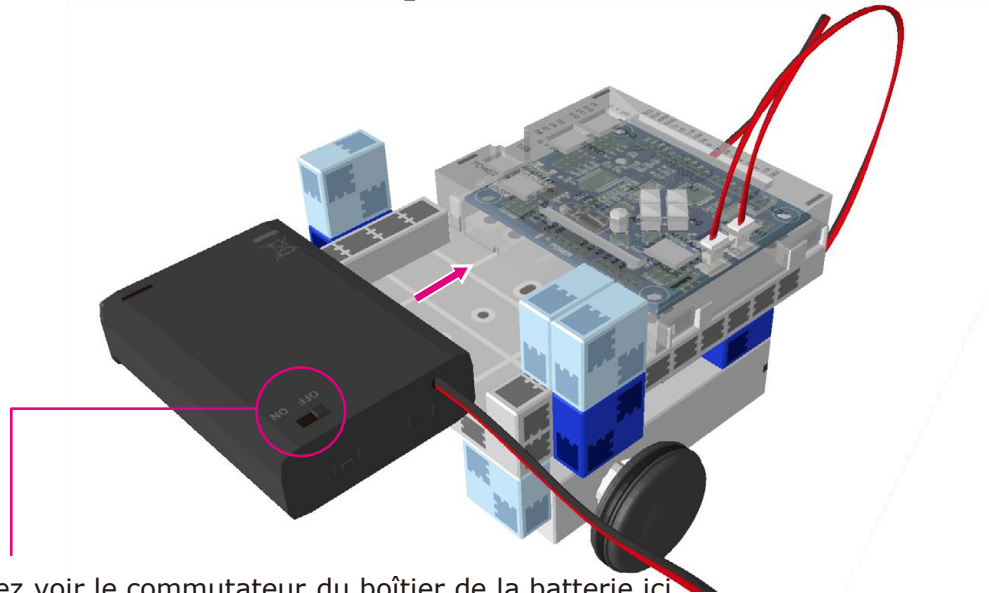


②



Robot pivoteur

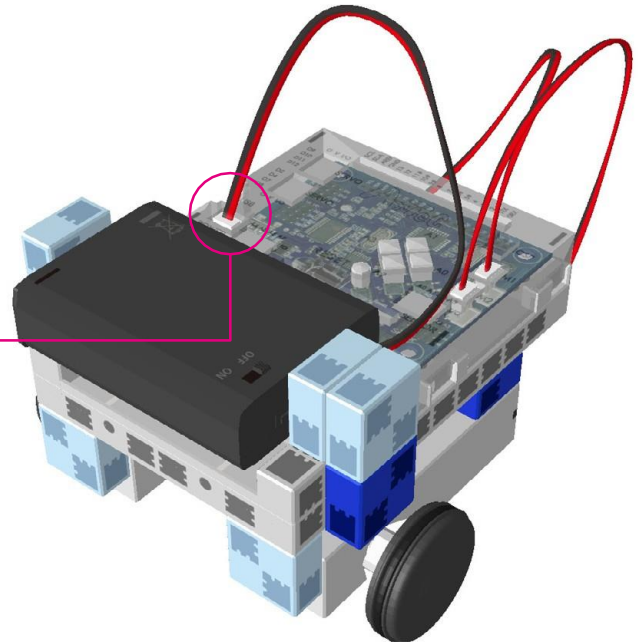
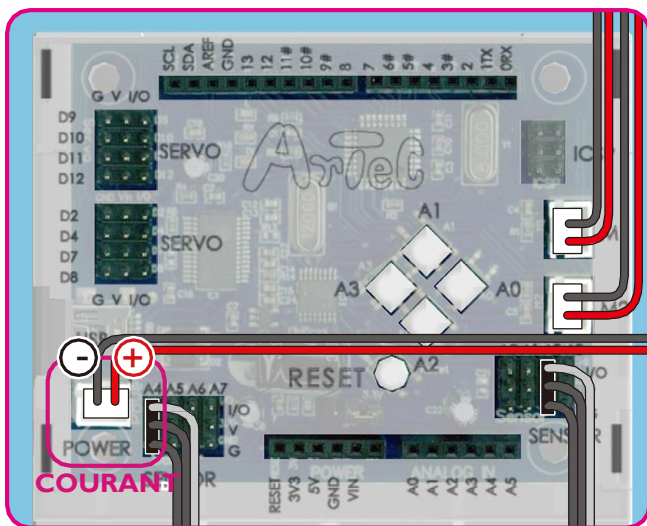
3



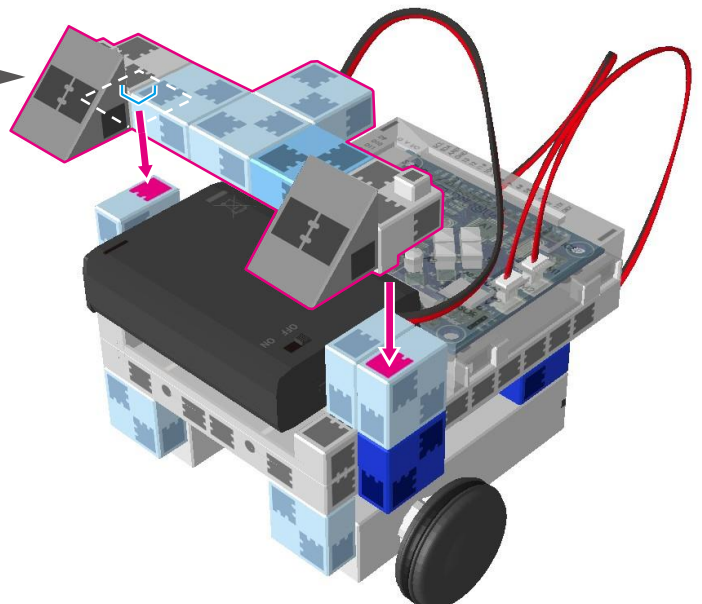
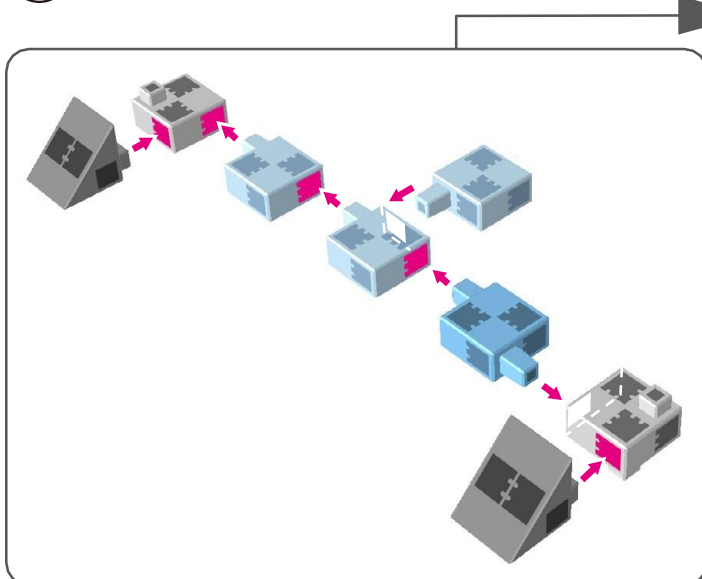
Vous devriez voir le commutateur du boîtier de la batterie ici.

4

Brancher les câbles du boîtier de la batterie à l'**ALIMENTATION SECTEUR**.

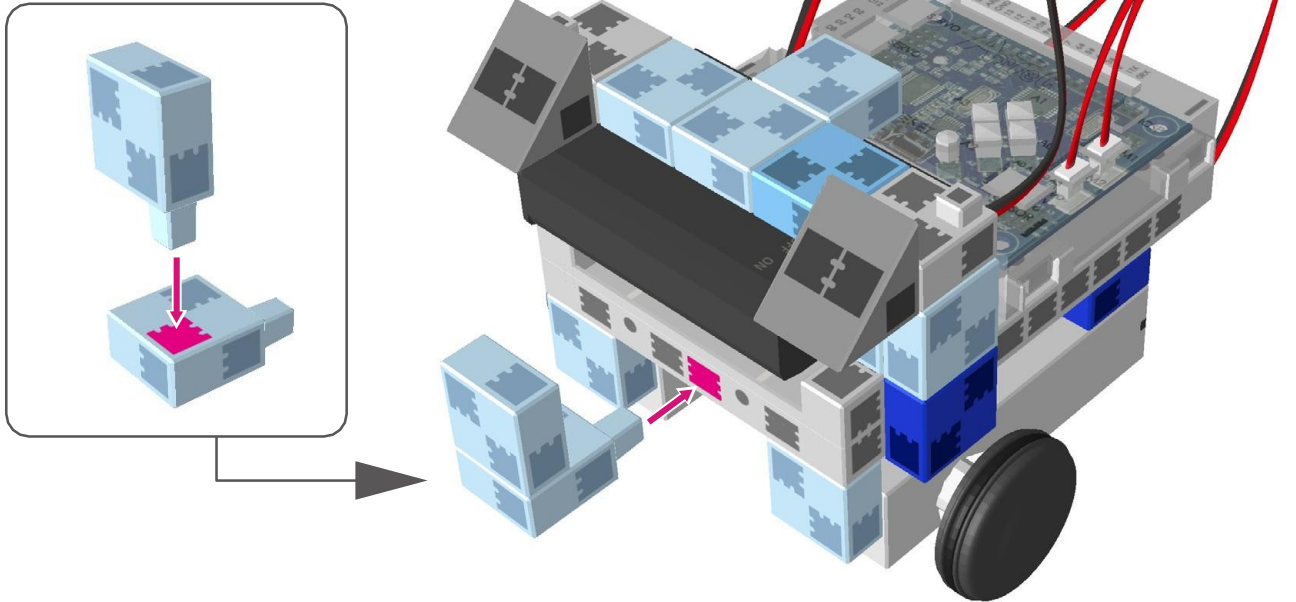


5

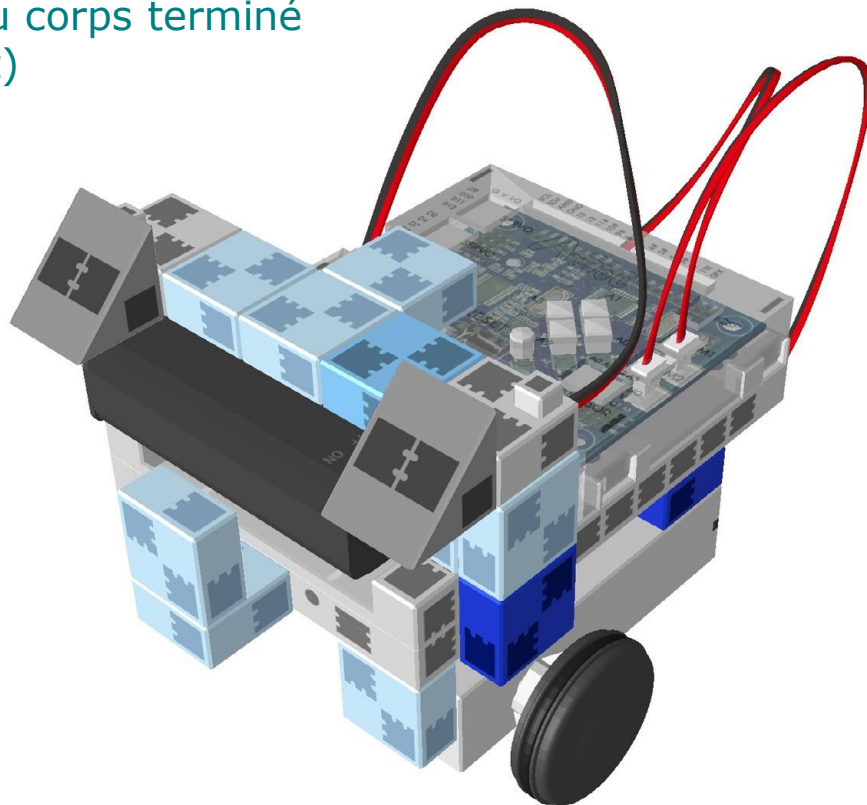


Robot pivoteur

6

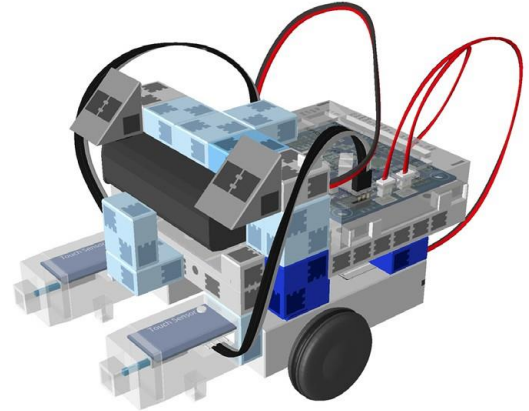
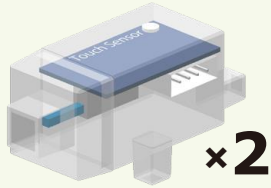


Montage du corps terminé
(face avant)



Robot pivoteur

Montage du capteur de contact

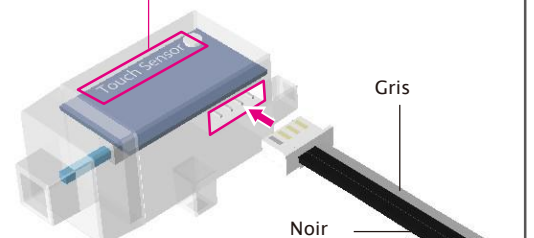


1 Brancher le capteur de contact au point **A4**.

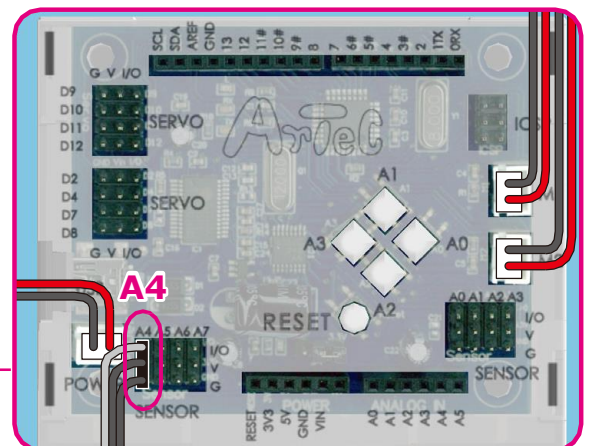
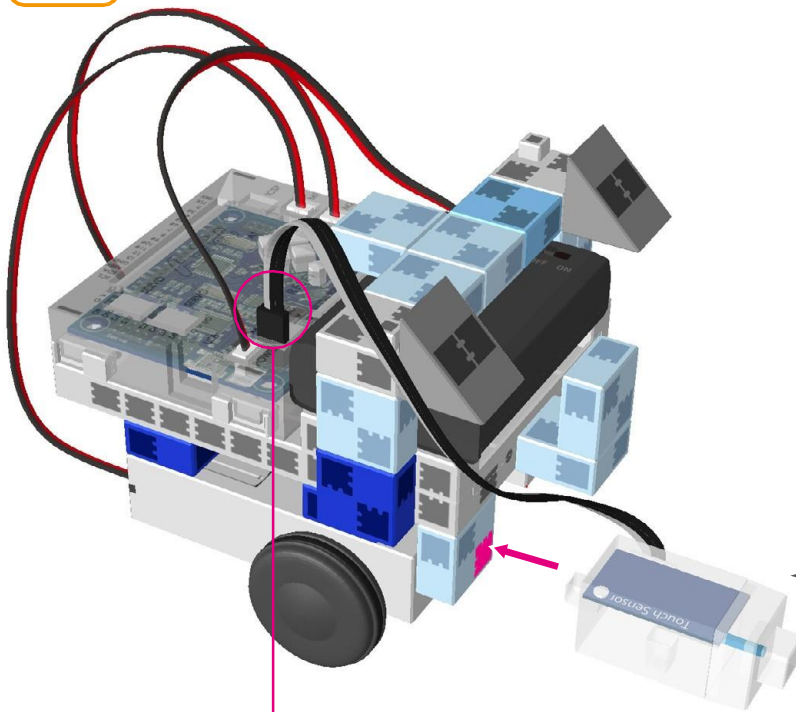
Câble de connexion du capteur



Capteur de contact



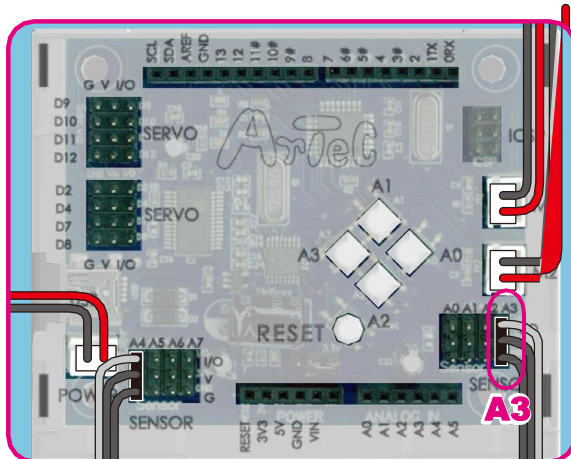
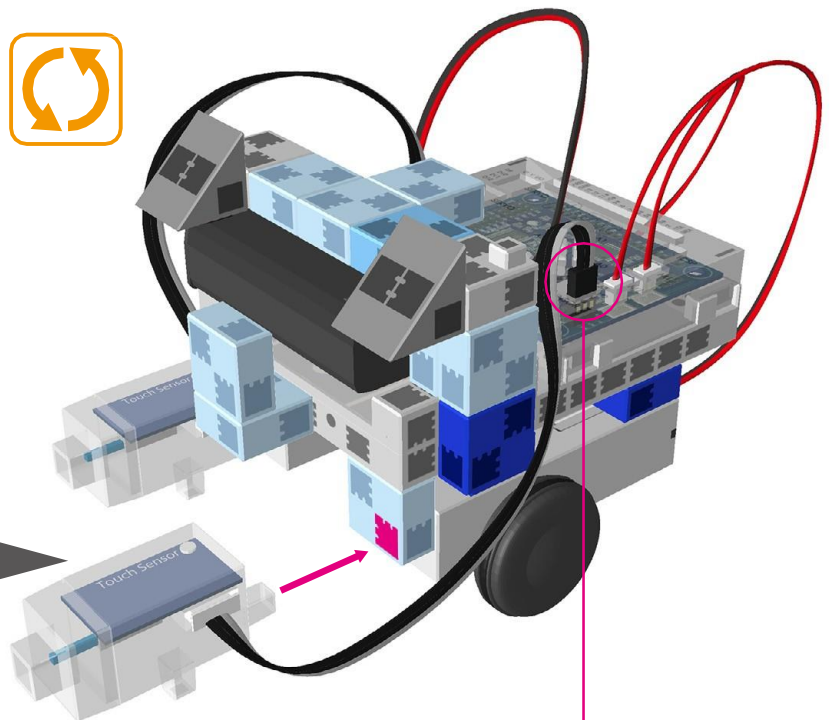
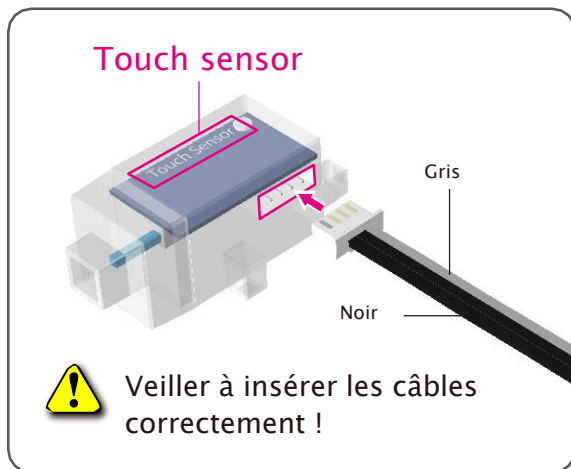
Veiller à insérer les câbles correctement !



Veiller à insérer les câbles correctement !

Robot pivoteur

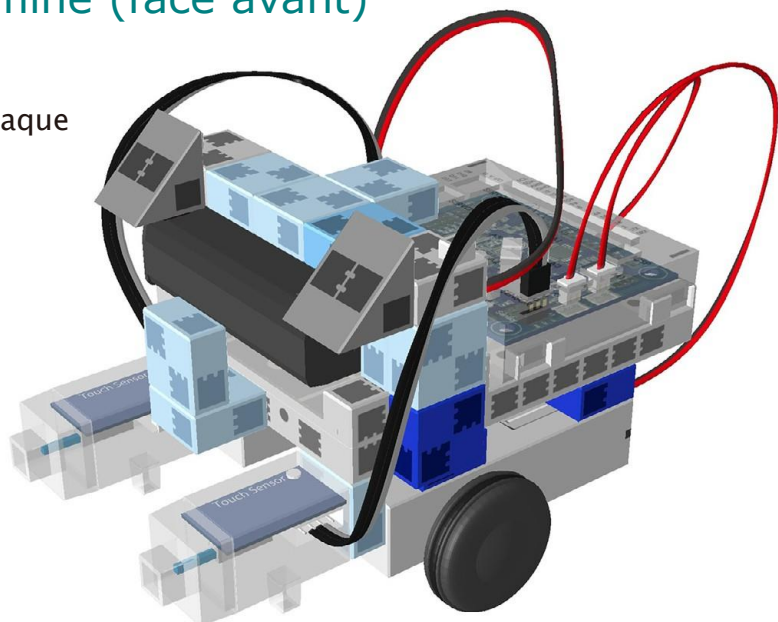
- 1 Brancher le capteur de contact au point **A3**.



- ⚠ Veiller à insérer les câbles correctement !

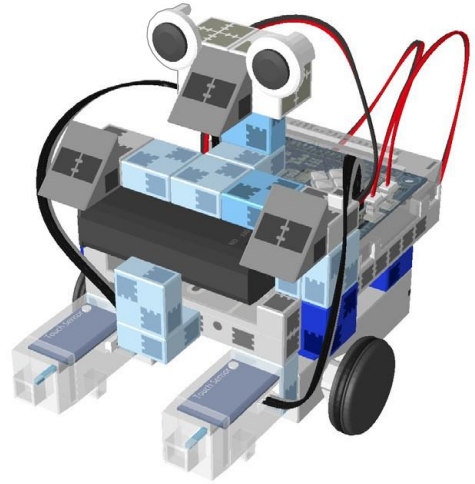
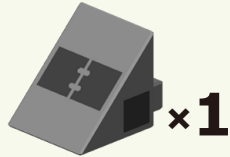
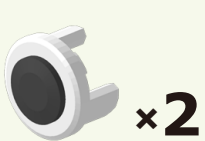
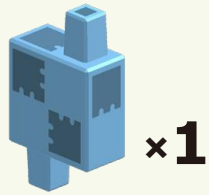
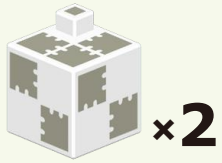
Montage du corps terminé (face avant)

- ⚠ Les câbles des capteurs doivent se trouver de chaque côté du châssis.

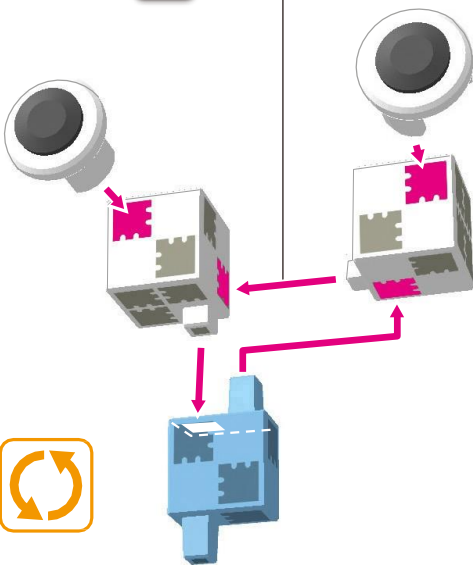


Robot pivoteur

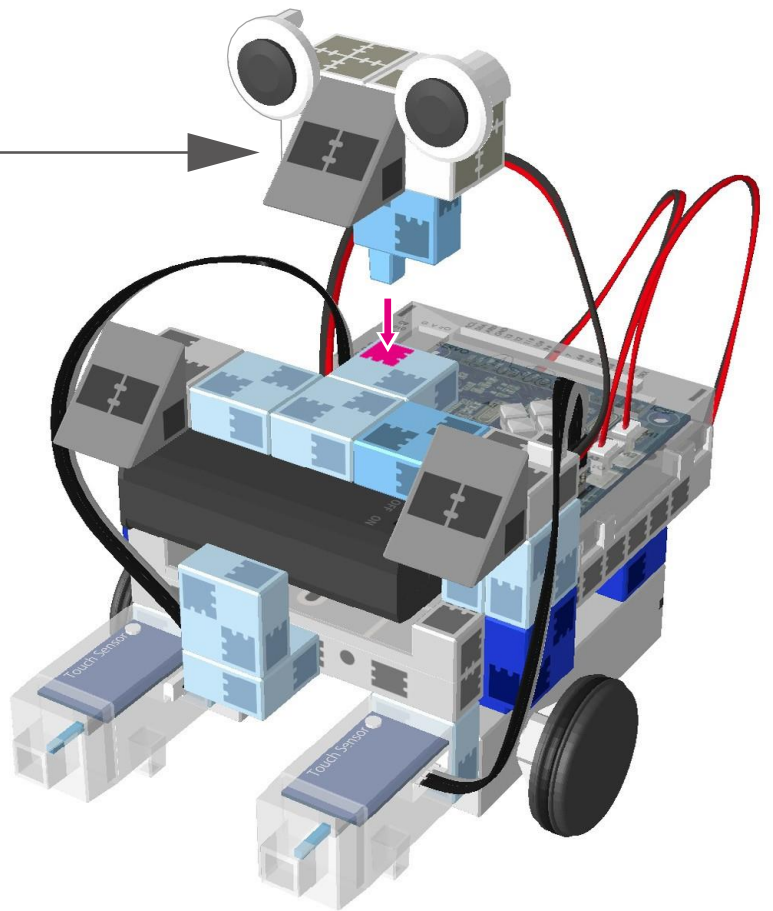
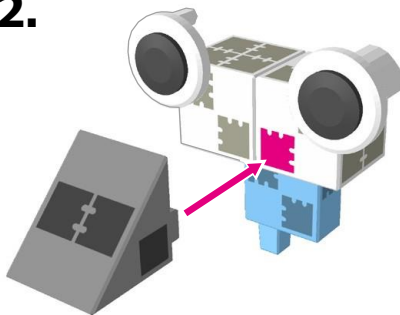
Montage de la tête



1.  D'abord fixer.



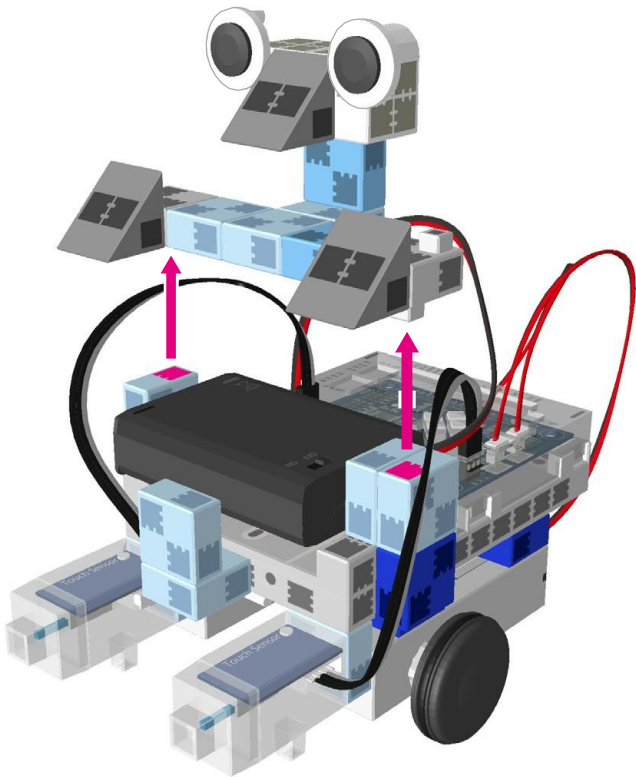
2.



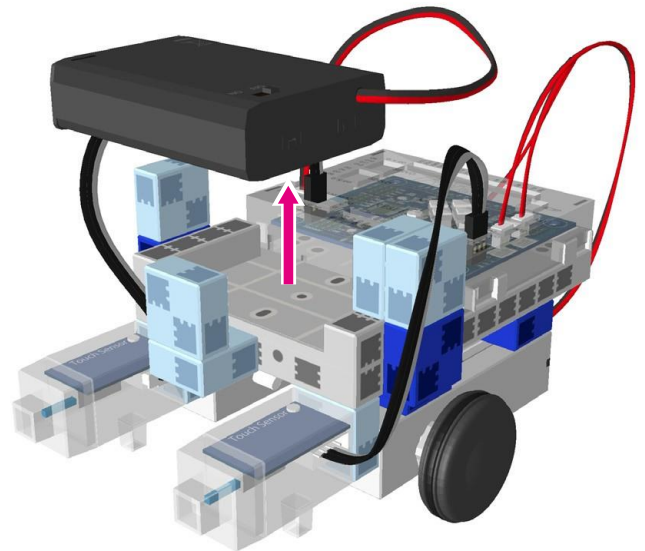
Robot pivoteur

Replacer les batteries.

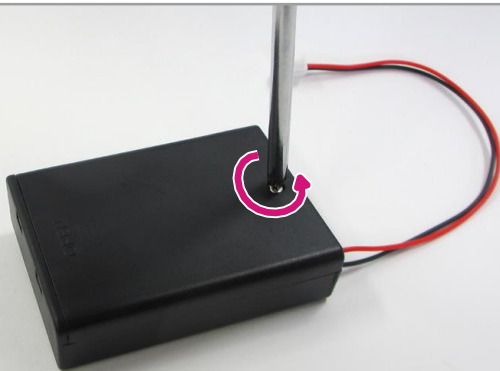
1



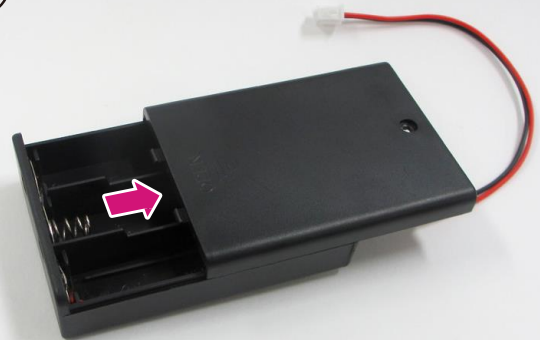
2



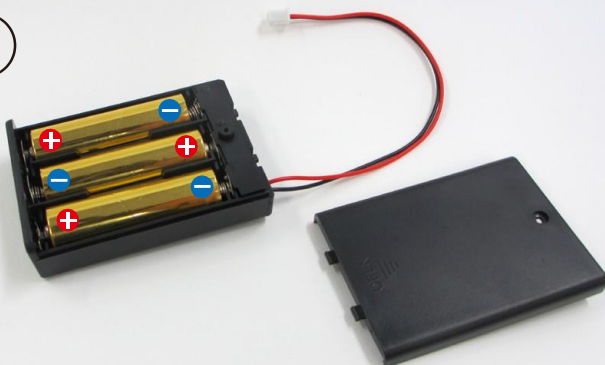
3



4



5



Utiliser un tournevis (Phillips #1) pour ouvrir.



Insérer les batteries en respectant la polarité.

Remettre le couvercle du boîtier de la batterie en place.

Robot pivoteur

Montage du Robot pivoteur terminé



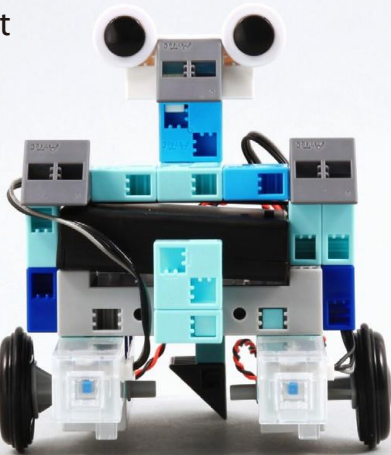
Attention ! Les câbles ne peuvent en aucun cas être emmêlés dans les pièces mobiles du moteur, au risque d'entraîner une déconnexion du robot.

Disposer les câbles délicatement.

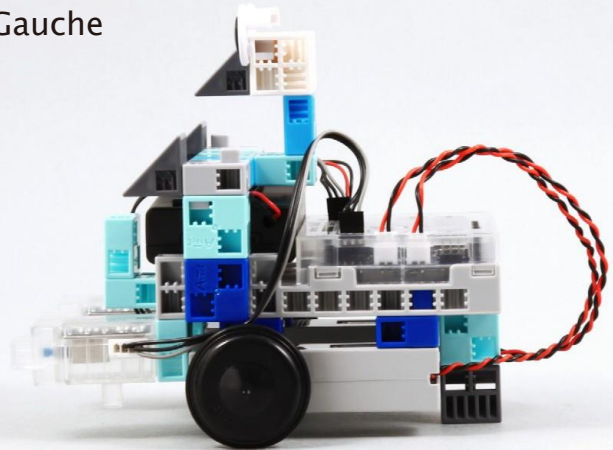


Avant d'activer votre robot, vérifier les consignes de montage une nouvelle fois pour être certain que votre robot est monté correctement.

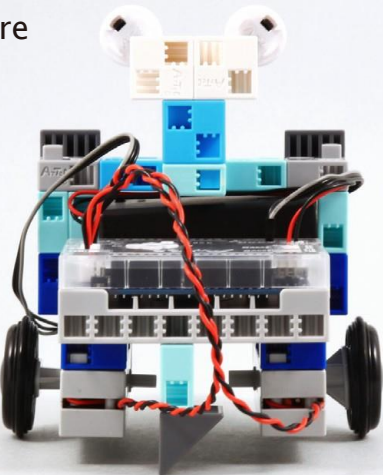
Avant



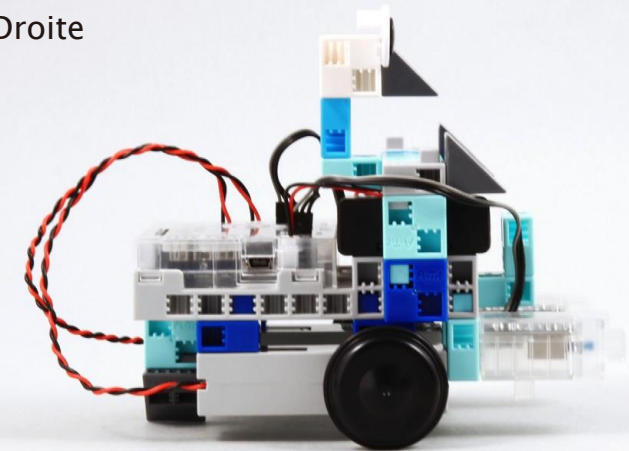
Gauche



Arrière



Droite



Robot pivoteur

Fonctionnement du Robot pivoteur

Installer le logiciel depuis le lien URL ci-après pour configurer
l'environnement de programmation Studuino.

★ Passer à l'étape 1 une fois l'installation du logiciel terminée.

<https://www.ecolerobots.fr/studuino/>

- 1 Brancher le câble USB à l'ordinateur et l'unité Studuino.
Voir le point 1.3. **À propos de Studuino** dans le **Manuel sur l'environnement de programmation Studuino** pour plus de détails.
- 2 Télécharger le fichier du programme **TurnRobot.ipd** depuis l'URL ci-après dans la section « **Télécharger les fichiers de programme** ».

<https://www.ecolerobots.fr/robot/robot-pivoteur/>

- 3 Ouvrir le fichier téléchargé.



- 4 Transférer le programme vers l'unité Studuino en cliquant sur le bouton de transfert.

- 5 Débrancher le câble USB de l'unité Studuino.
- 6 Placer le commutateur de la batterie sur la position Marche (ON).
- 7 Votre robot se servira de ses capteurs de contact dès qu'il heurtera un mur ou un objet. Il reculera légèrement pour contourner ensuite l'objet.