

# Le petit trotteur

## Manuel de montage

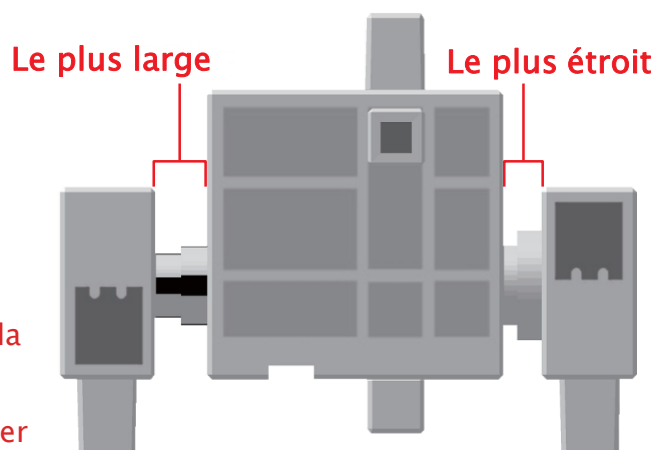


## 2- Le petit trotteur

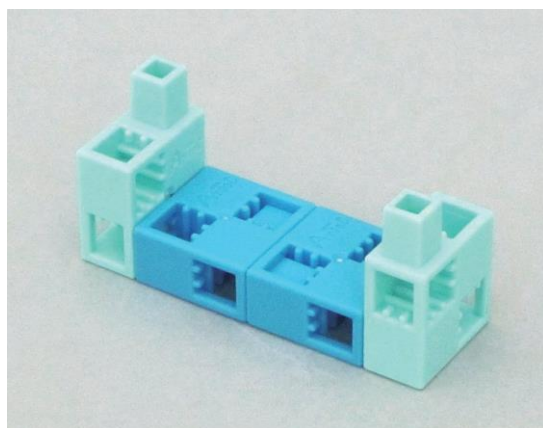
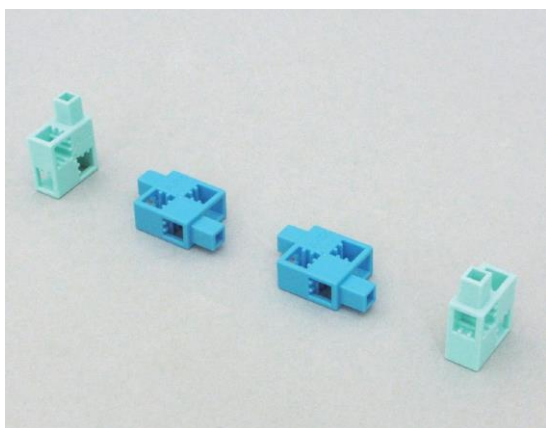
### À propos de votre servomoteur

La photo à droite montre le servomoteur de face. Il y a deux axes, l'un avec l'espace le plus large qui est l'axe moteur et l'un avec l'espace le plus étroit qui est l'axe mobile.

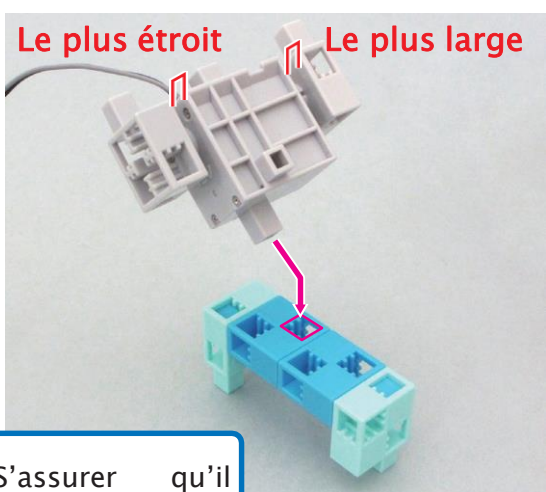
- ★ Lorsque vous tournez l'axe moteur à la main, faites-le lentement et doucement, Une pression excessive peut endommager le servomoteur.



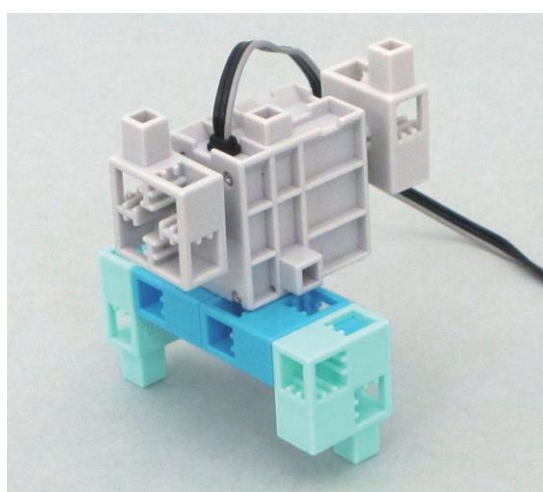
- ① Faire deux ensembles de blocs tel qu'illustré ci-dessous.



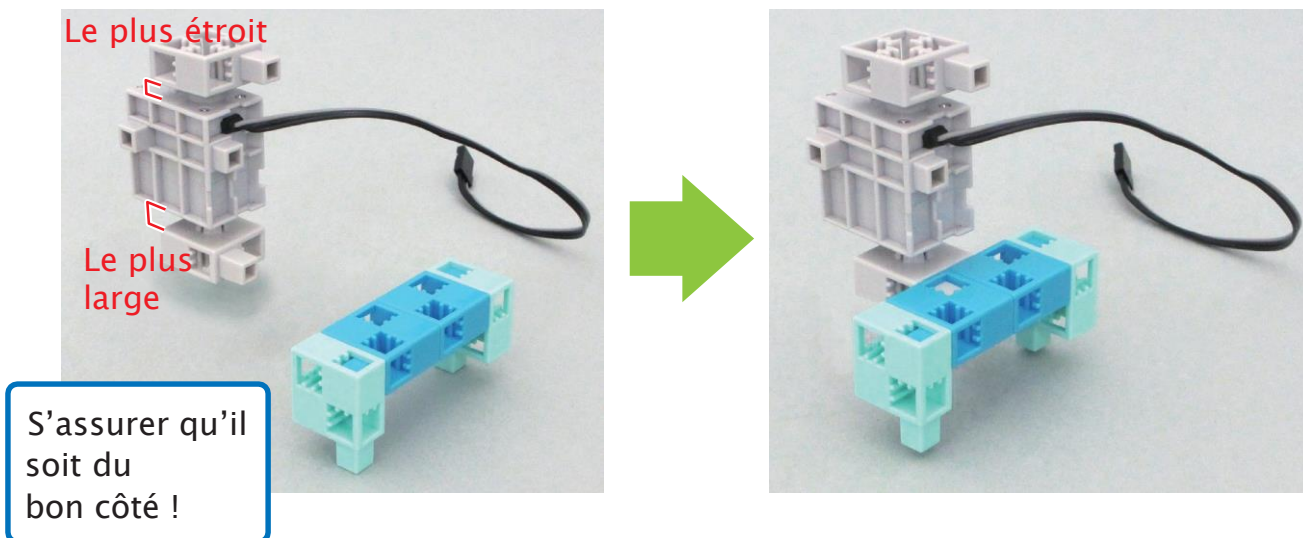
- ② Ajouter le servomoteur à la première partie ① tel qu'indiqué.



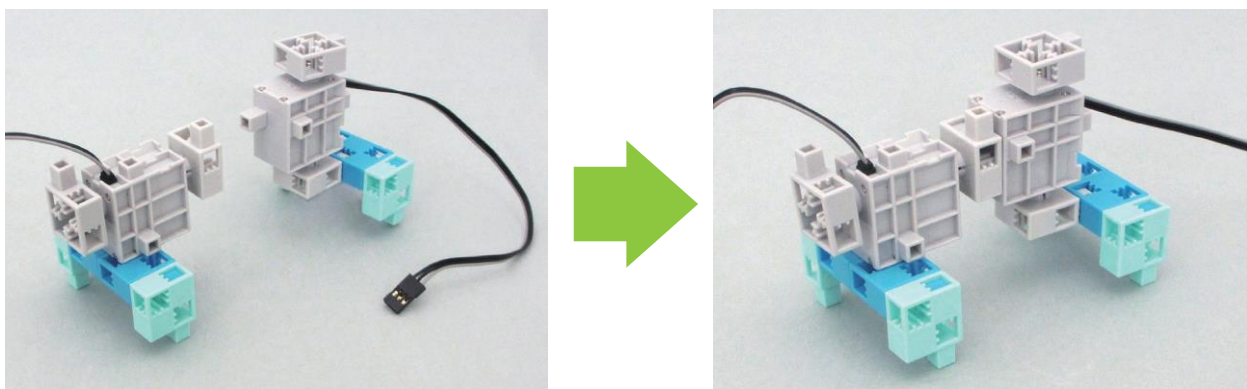
S'assurer qu'il soit tourné du bon côté !



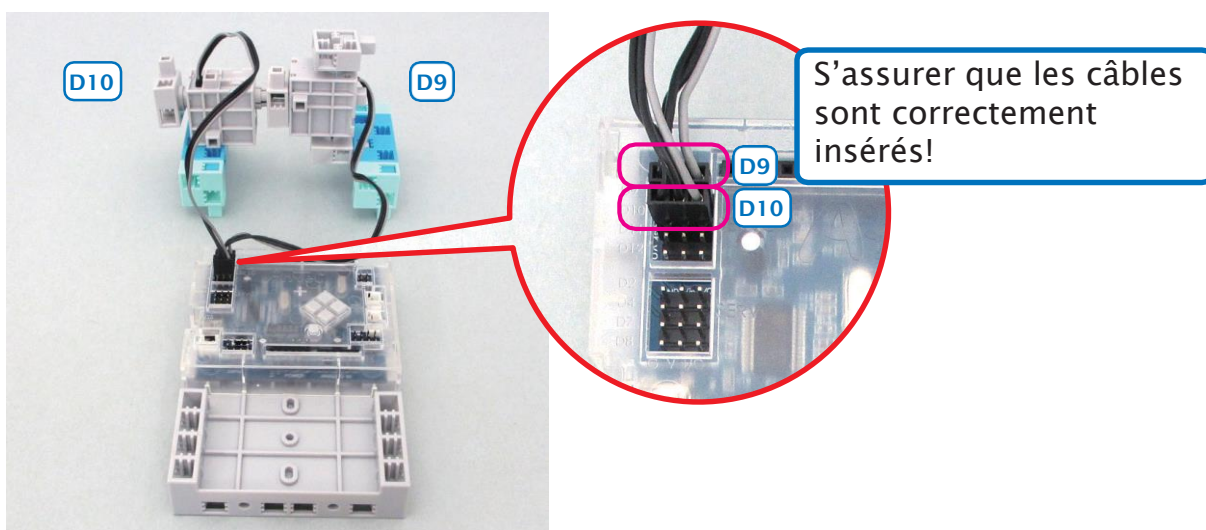
③ Ajouter le servomoteur à la seconde partie ① tel qu'indiqué.



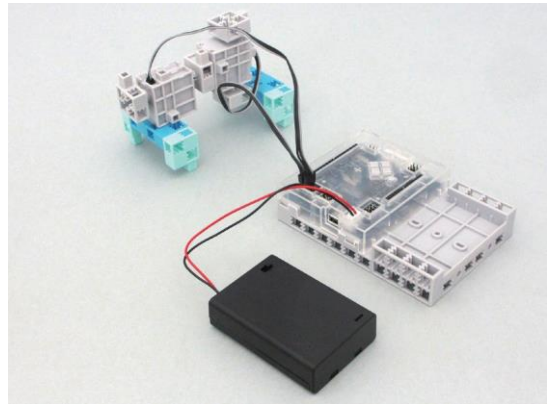
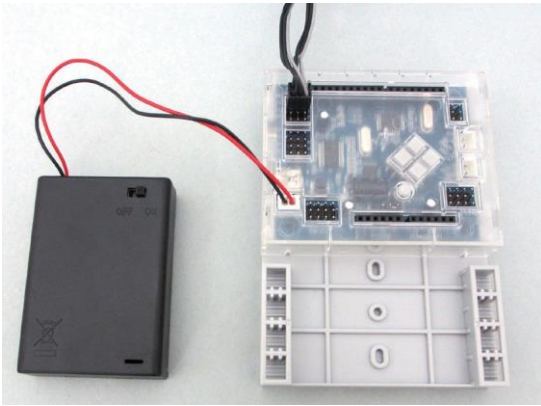
④ Assembler les parties ② et ③ tel qu'illustré.



⑤ Insérer les câbles pour les servomoteurs D9 et D10 dans les ports indiqués sur la carte Studuino.

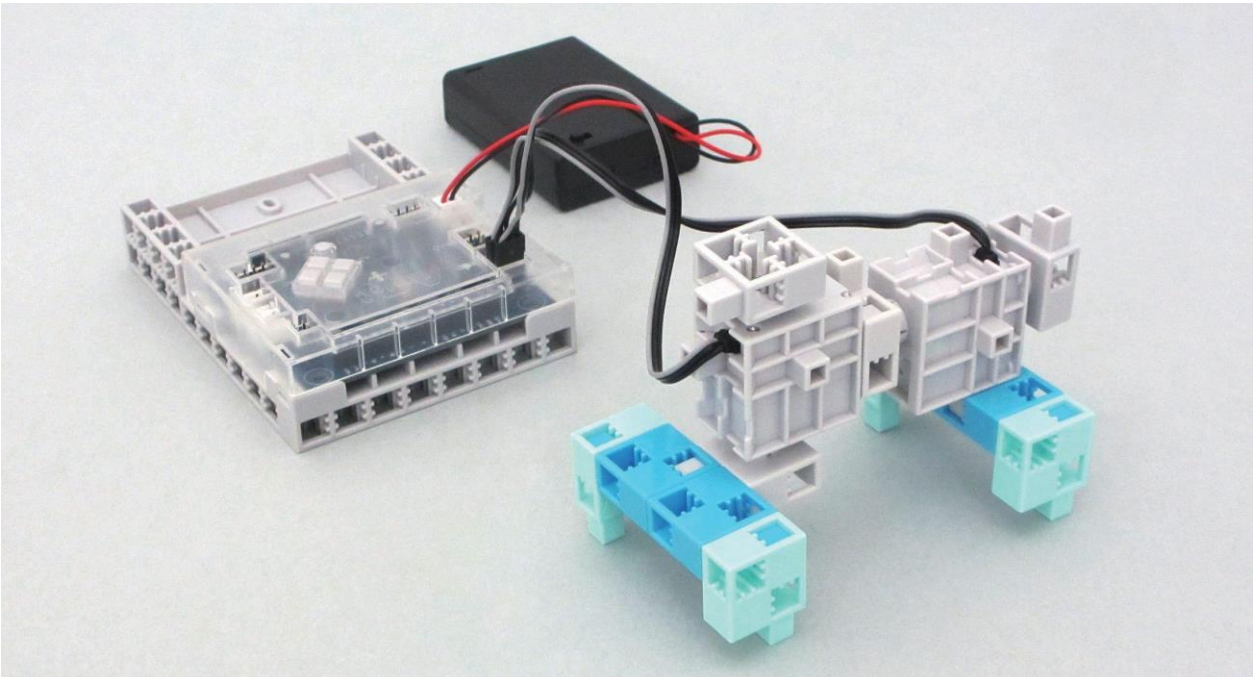


⑥ Ajouter la batterie.



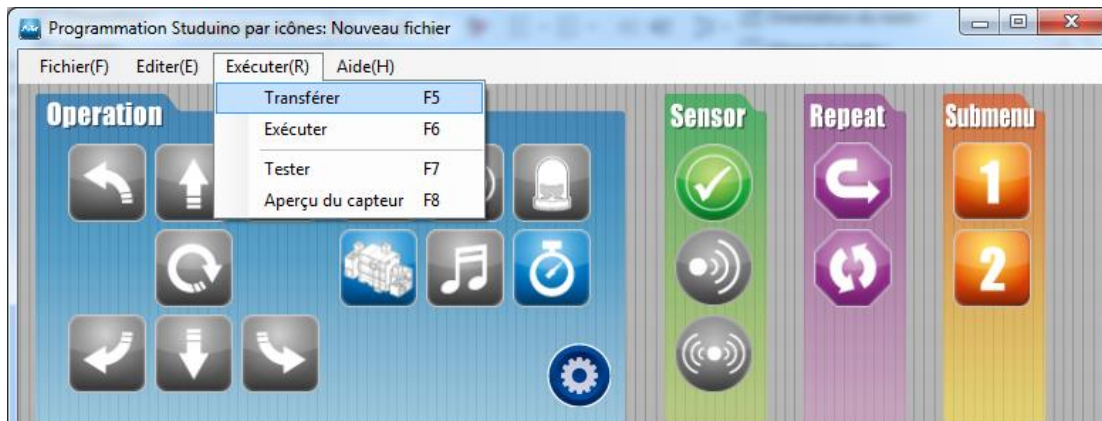
Le fil rouge doit également être tourné vers le centre de la carte !

⑦ Terminé !



Une fois terminé, utiliser un câble USB pour connecter la carte à votre PC !

- ⑧ Après avoir transféré le programme vers la carte Studuino, vérifier que votre robot fonctionne correctement en l'allumant.



Si votre robot marche, cela fonctionne correctement !

Si ce n'est pas le cas, essayer d'ajouter quelques blocs à l'avant pour l'aider !

## Un problème ?

Vérifier que vous avez correctement assemblé votre robot.

- S'assurer que les câbles ont été correctement insérés.
- Lire la partie « 6. Utiliser des servomoteurs » dans le **Guide de programmation simplifiée par icônes** (télécharger depuis <https://www.ecolerobots.fr/studuino/> ) pour les consignes relatives au calibrage du servomoteur.