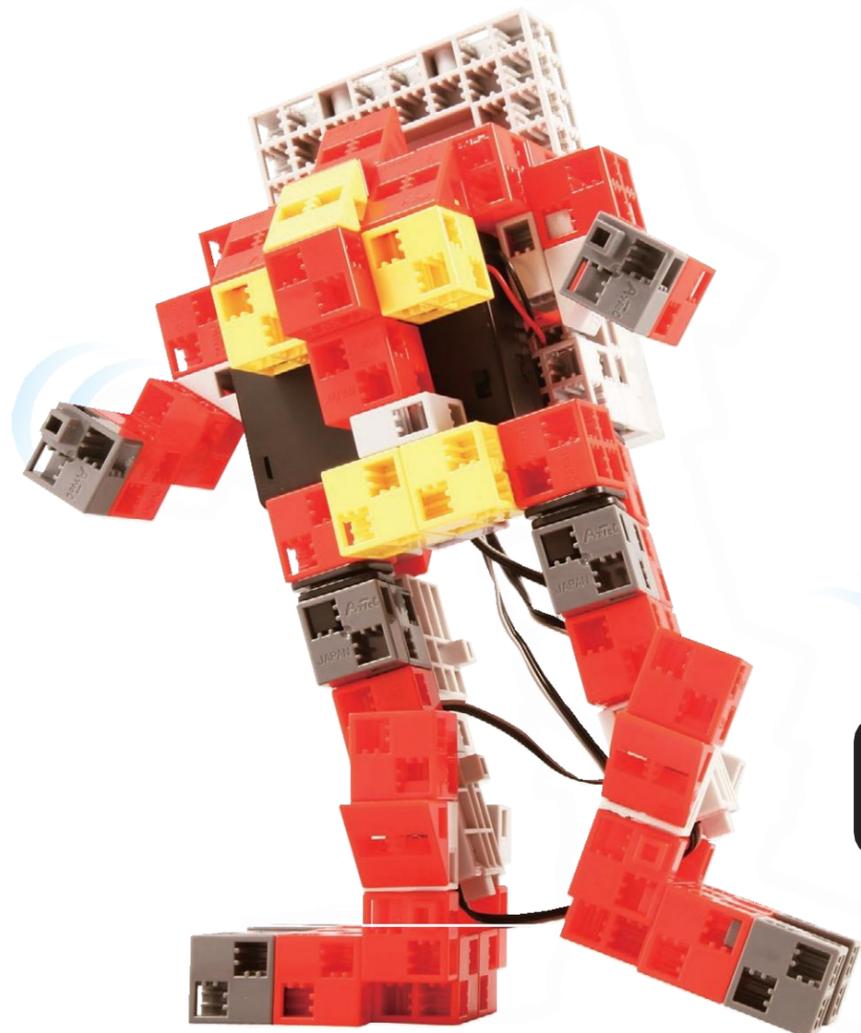


Artel<sup>®</sup> Robo

T.REX

# Manuel de montage



Télécharger le logiciel et les manuels sur notre site !

[www.ecolerobots.fr](http://www.ecolerobots.fr)

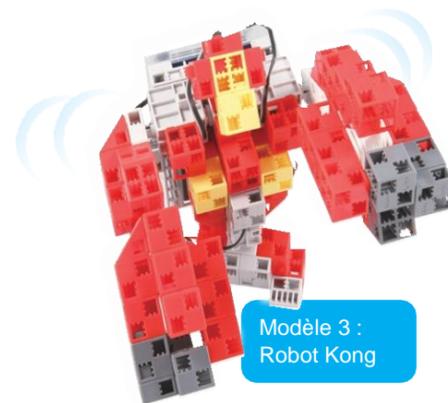
Découvrez les consignes pour encore plus de robots !



Modèle 1 :  
T. REX bipède



Modèle 2 :  
T. REX en action



Modèle 3 :  
Robot Kong

Modèle 4 :  
Robot bipède



Speechi

Âge :

8+

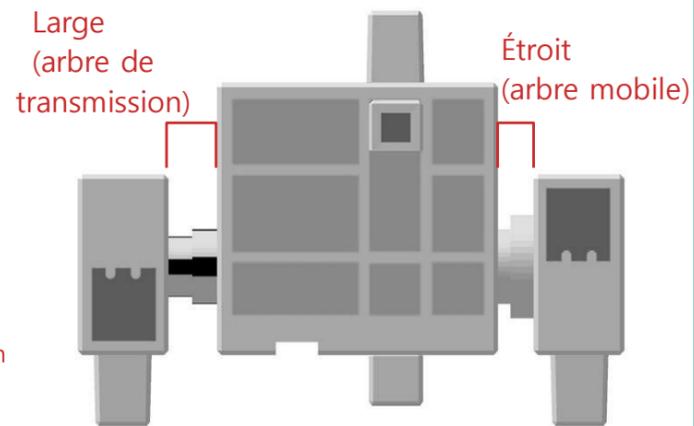
Conçu par Artec au Japon et Speechi en France

# Fonctionnement du servomoteur

## 1 Orientation

La photo de droite représente le servomoteur face à vous. Il y a deux arbres. Celui présentant un espace plus important est l'arbre de transmission, et celui qui présente l'espace le plus étroit est l'arbre mobile.

★ Lorsque vous actionnez l'arbre de transmission manuellement, procéder lentement et délicatement. Un excès de pression pourrait endommager le servomoteur.



## 2 Étalonnage et définition des références des connecteurs

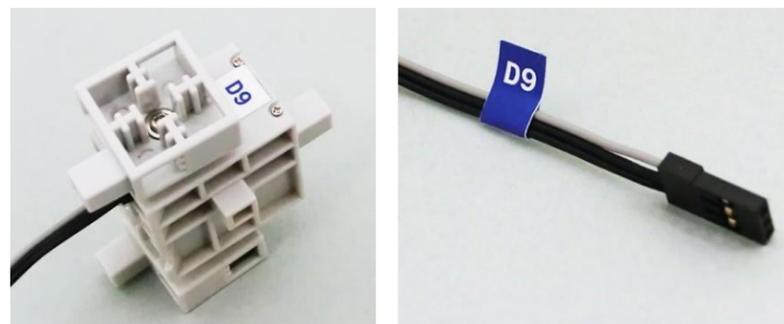
Avant de monter votre robot, lire le paragraphe **6. Usage de servomoteurs** dans le **Manuel sur l'environnement de programmation de Studuino** (télécharger sur <https://www.ecolerobots.fr/studuino/>) pour les consignes sur l'étalonnage du servomoteur.

Si vous construisez votre robot sans étalonner le servomoteur, vous risquez de l'endommager ou il pourrait ne pas fonctionner correctement.

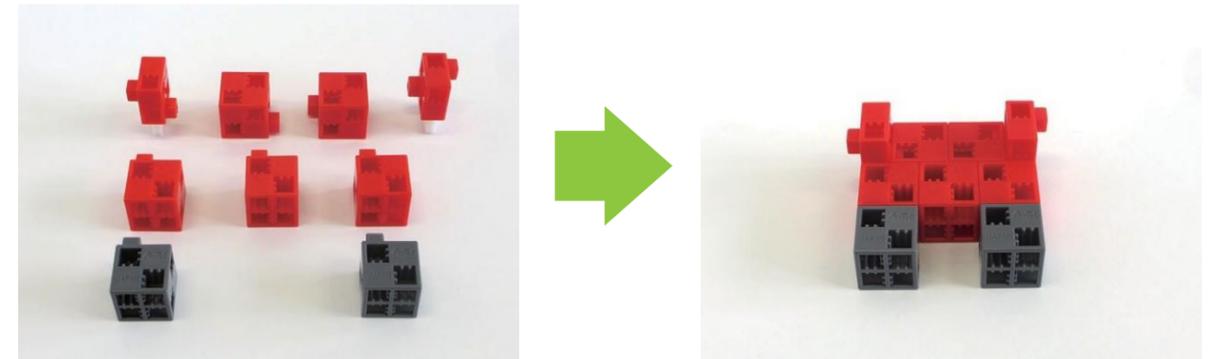
★ Ne changez pas le connecteur ou le servomoteur après l'étalonnage. Chaque étalonnage est propre au servomoteur qui le subit.

### Apposer les vignettes de référence

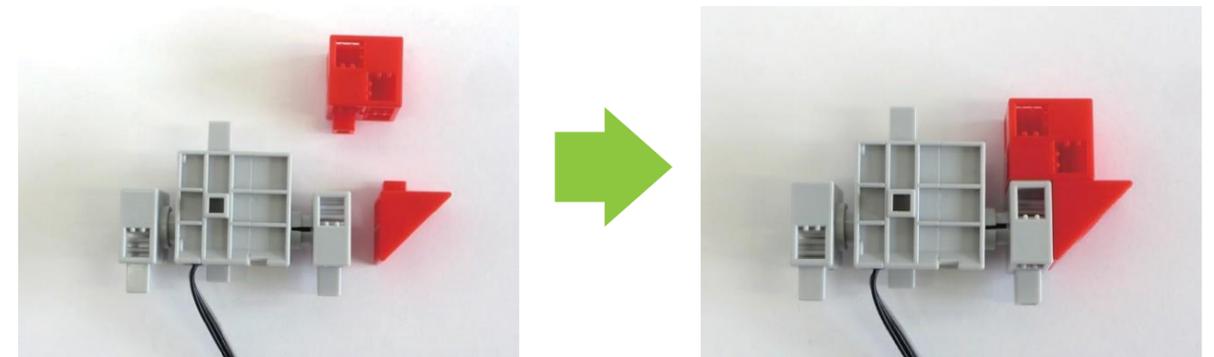
Après l'étalonnage, nous vous conseillons de placer une vignette sur le connecteur utilisé pour le servomoteur de manière à l'identifier facilement.



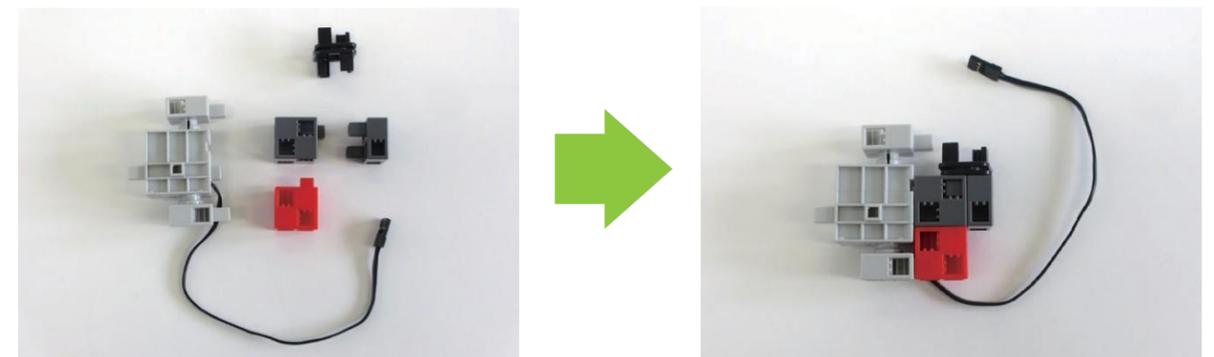
① Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



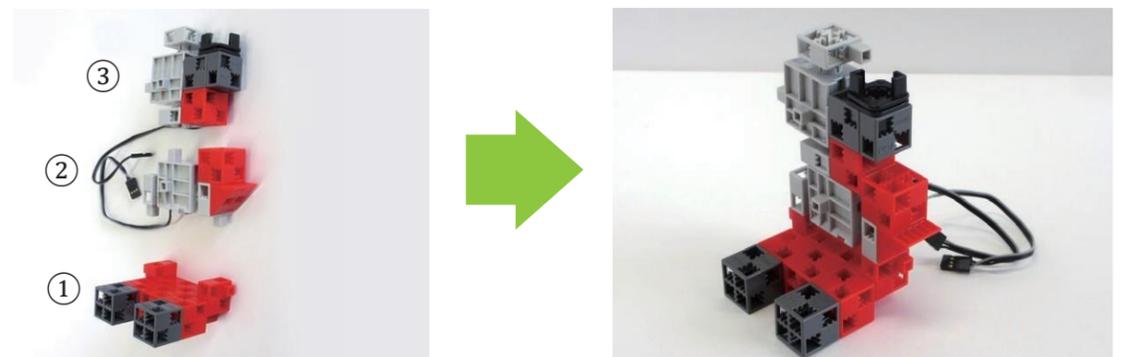
② Ajouter les blocs indiqués sur l'illustration au servomoteur.



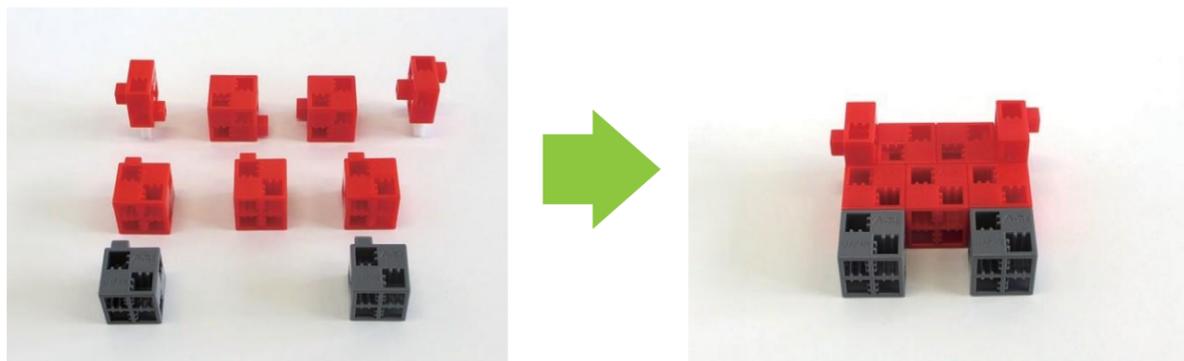
③ Ajouter les blocs indiqués sur l'illustration au servomoteur.



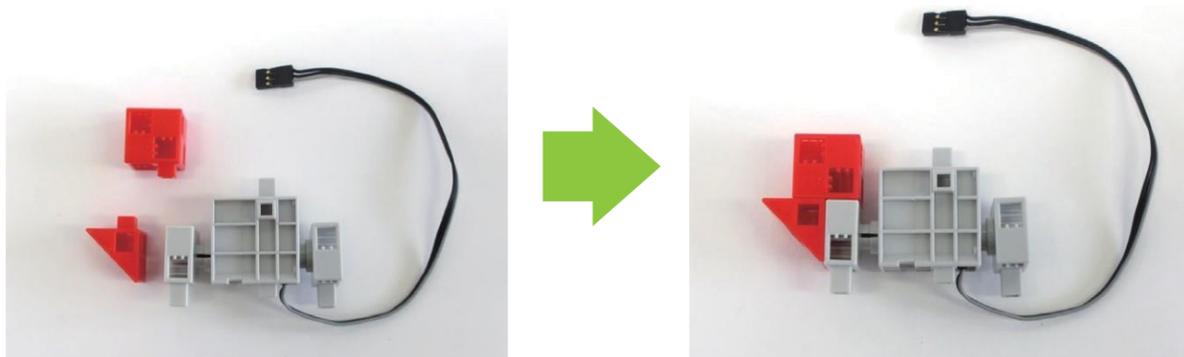
④ Assembler les pièces ①, ② et ③ tel qu'illustré ci-dessous.



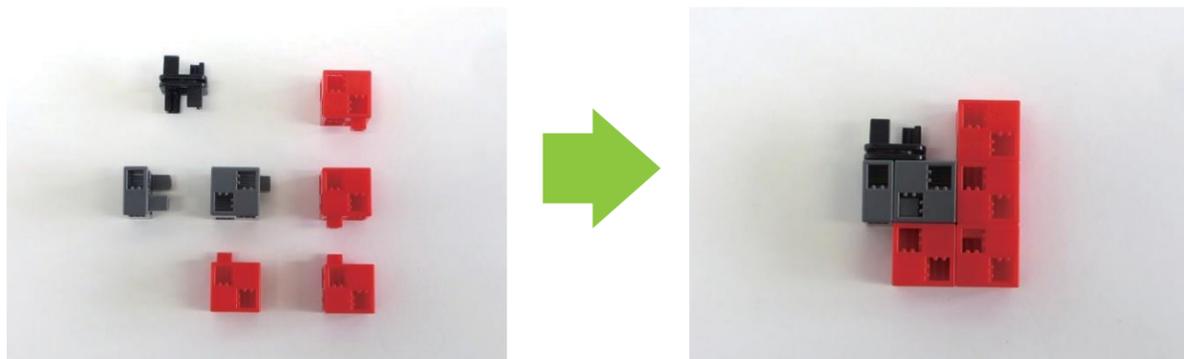
⑤ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



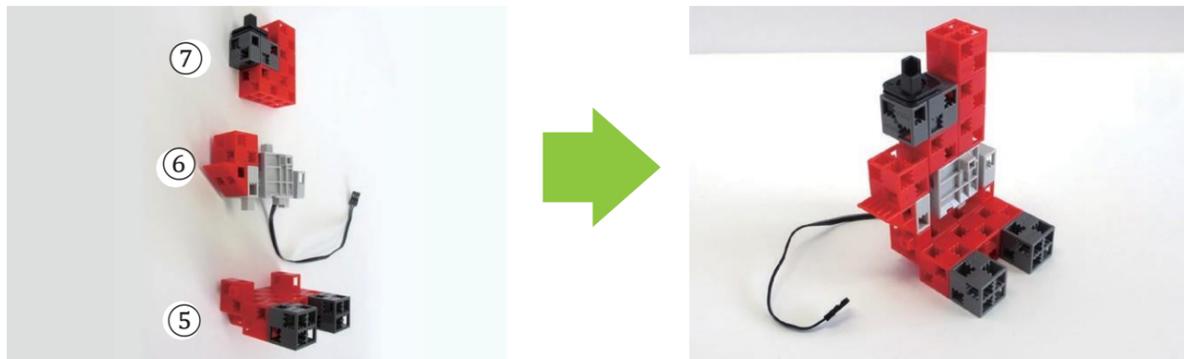
⑥ Ajouter les blocs indiqués sur l'illustration au servomoteur.



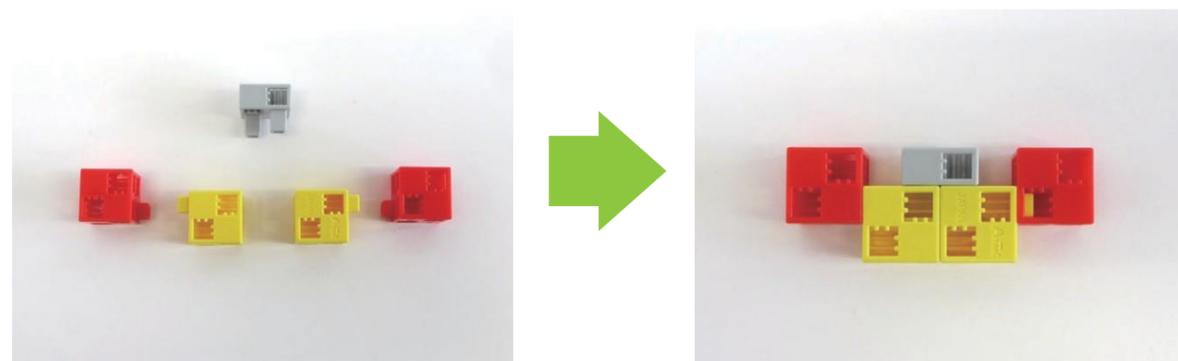
⑦ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



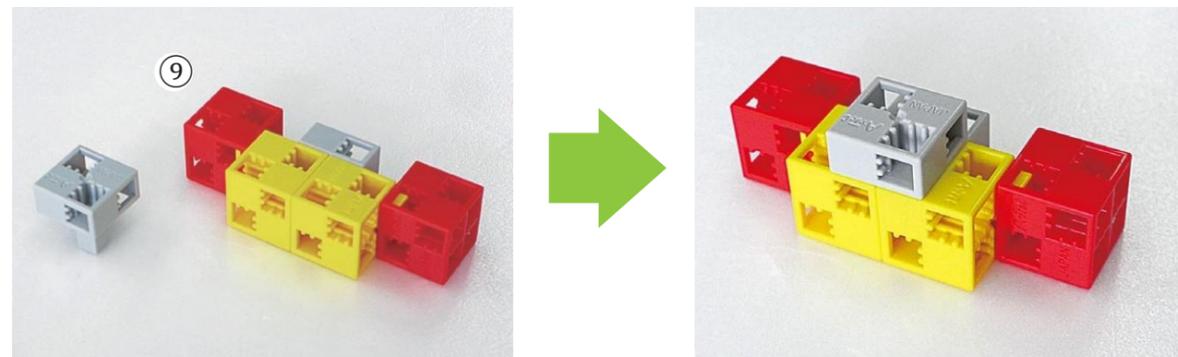
⑧ Assembler les pièces ⑤, ⑥ et ⑦ tel qu'illustré ci-dessous.



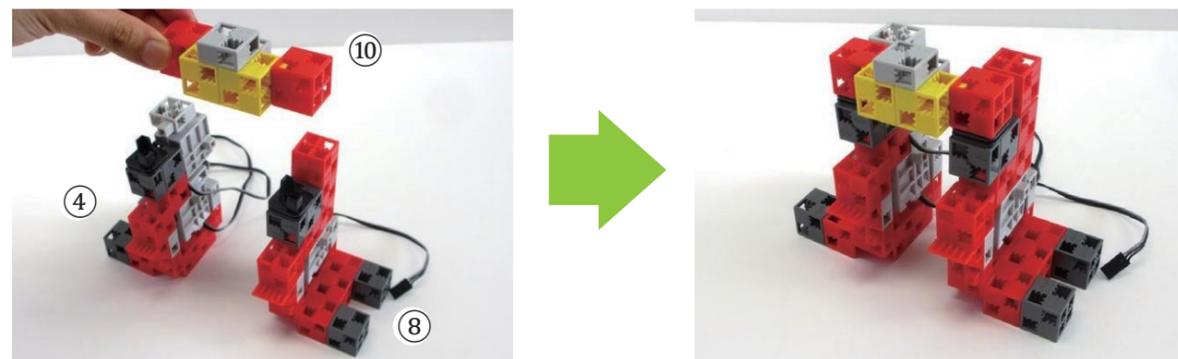
⑨ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



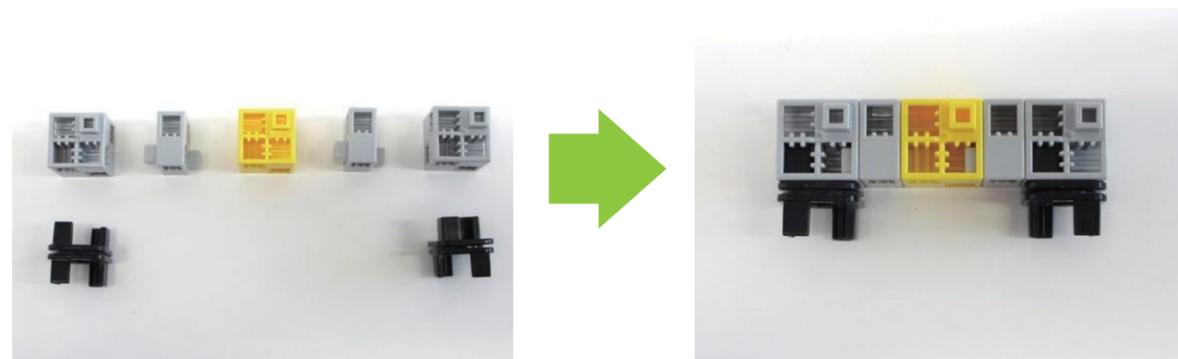
⑩ Ajouter les blocs indiqués sur l'illustration à la pièce ⑨.



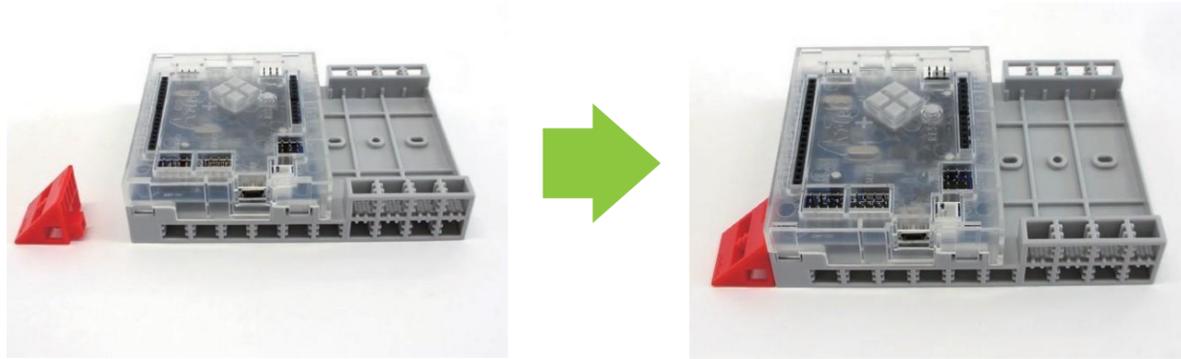
⑪ Assembler les pièces ④, ⑧ et ⑩ tel qu'illustré ci-dessous.



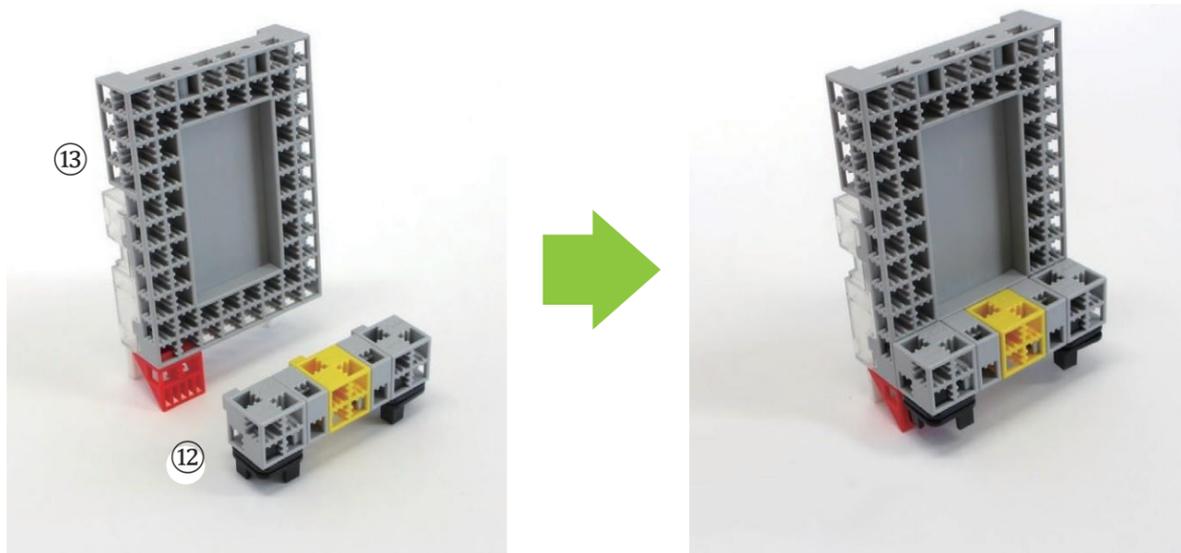
⑫ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



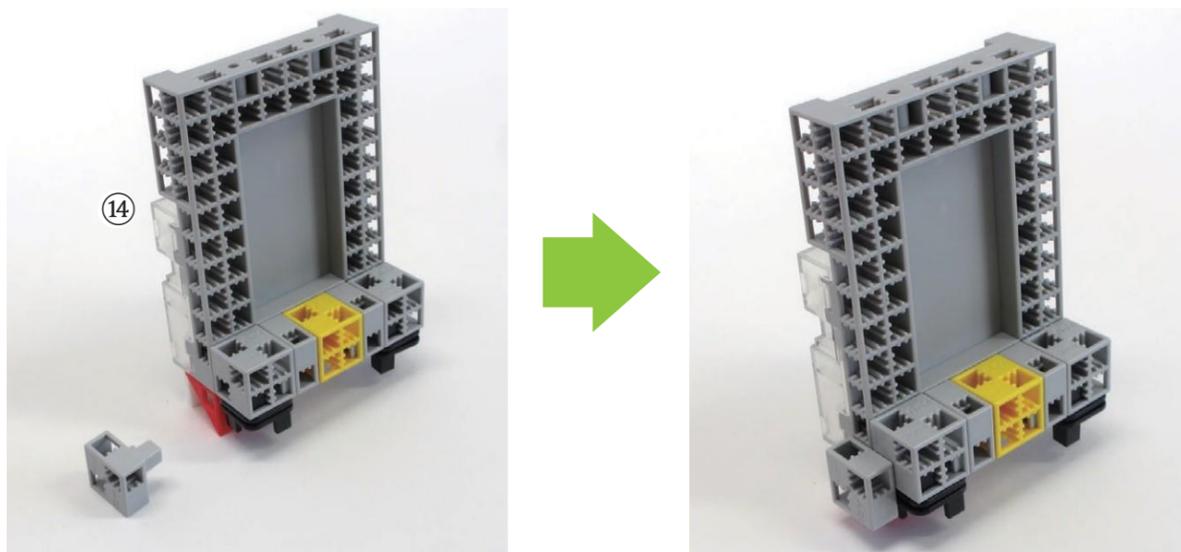
⑬ Ajouter les blocs indiqués sur l'illustration au circuit électrique.



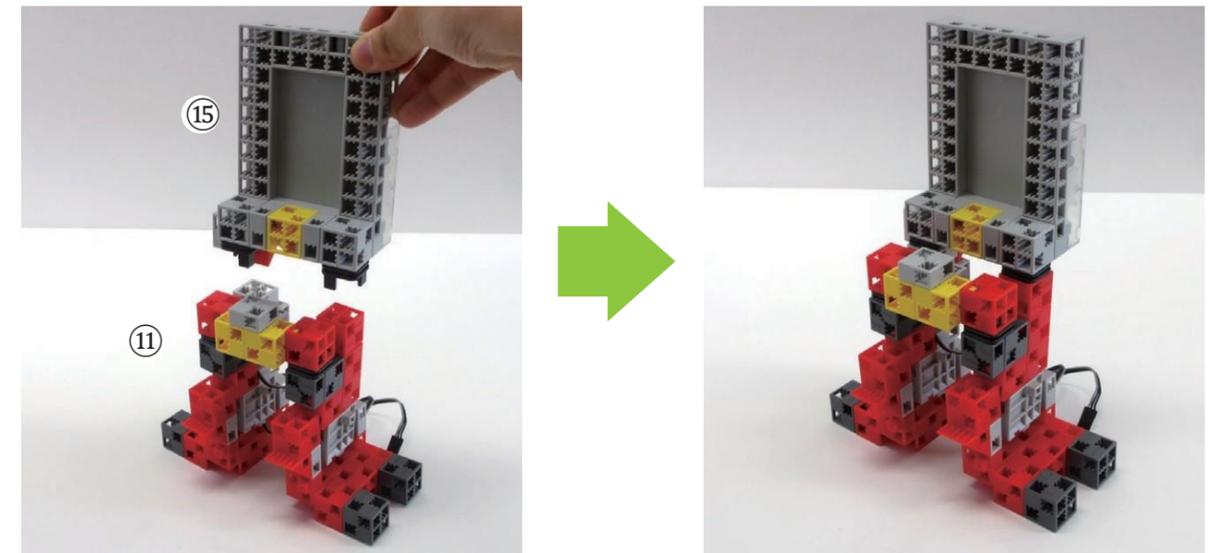
⑭ Assembler les pièces ⑫ et ⑬ tel qu'illustré ci-dessous.



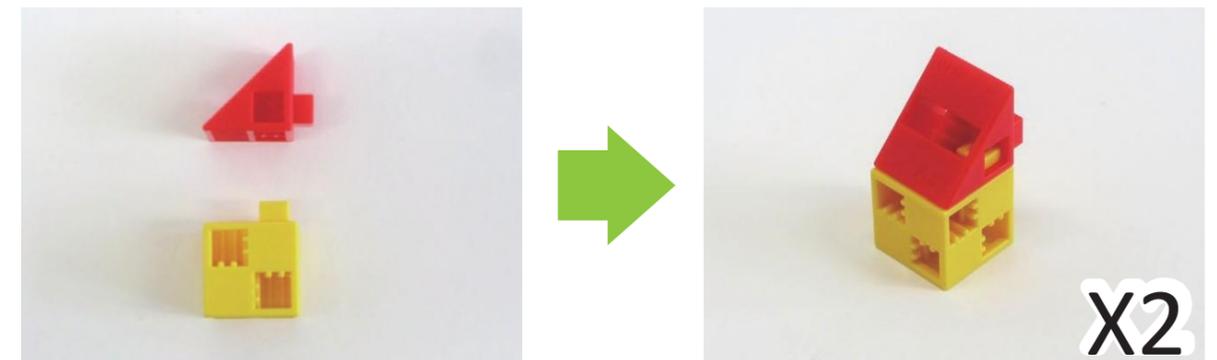
⑮ Ajouter les blocs indiqués sur l'illustration à la pièce ⑭.



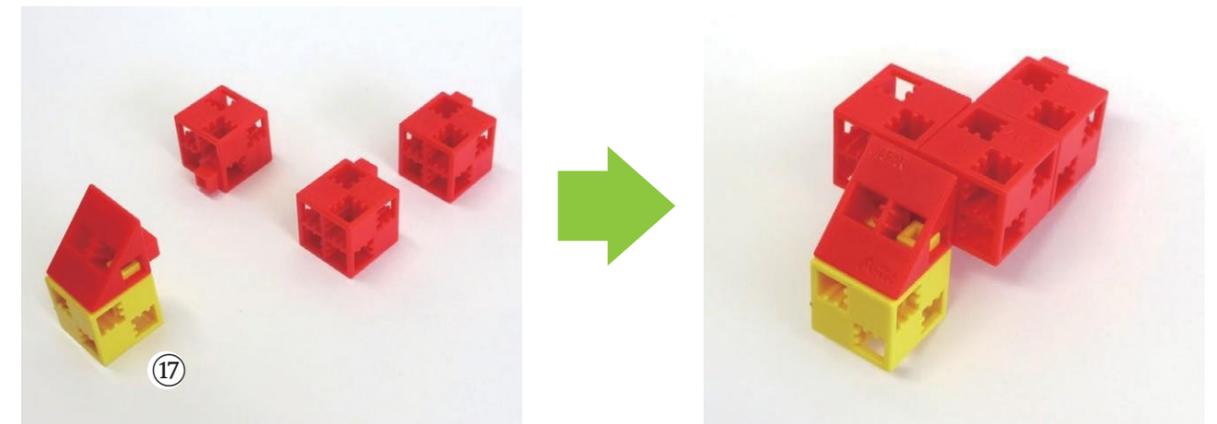
⑯ Assembler les pièces ⑪ et ⑮ tel qu'illustré ci-dessous.



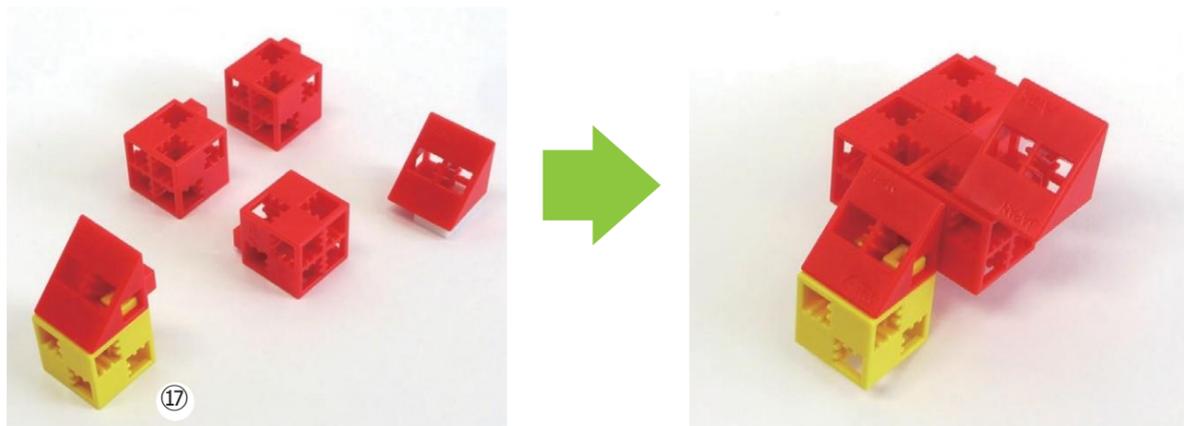
⑰ Composer deux ensembles de blocs tel qu'illustré ci-dessous.



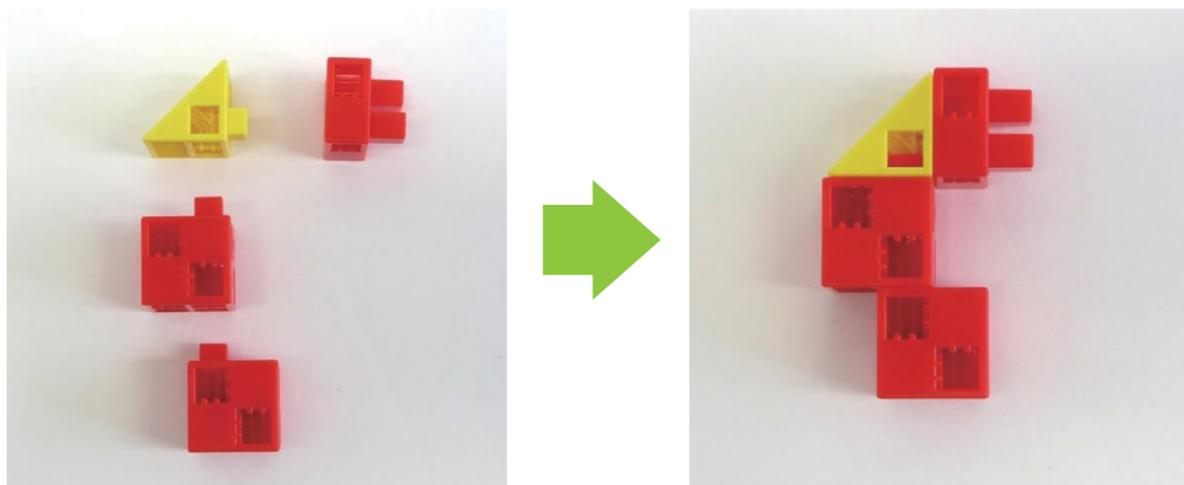
⑱ Ajouter les blocs indiqués sur l'illustration à la pièce ⑰.



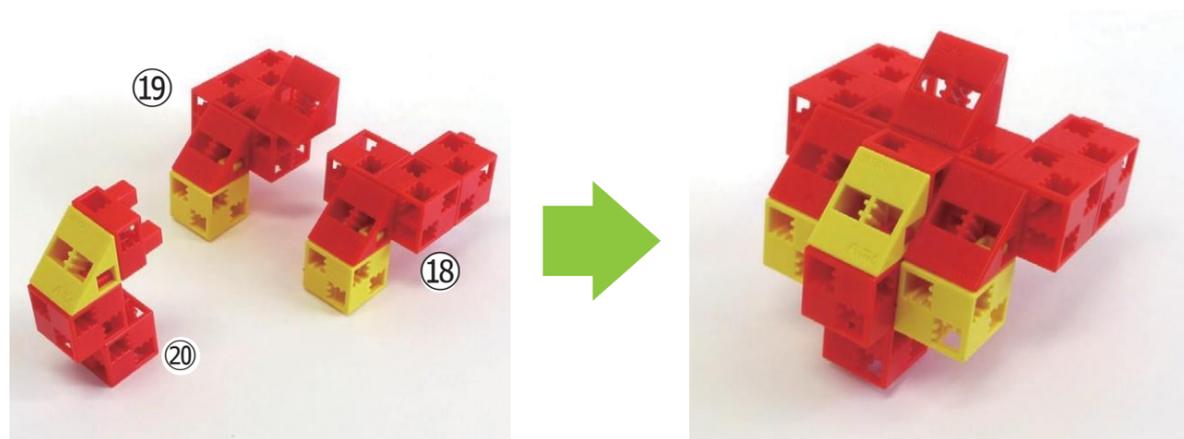
⑲ Ajouter les blocs indiqués sur l'illustration à la pièce ⑰.



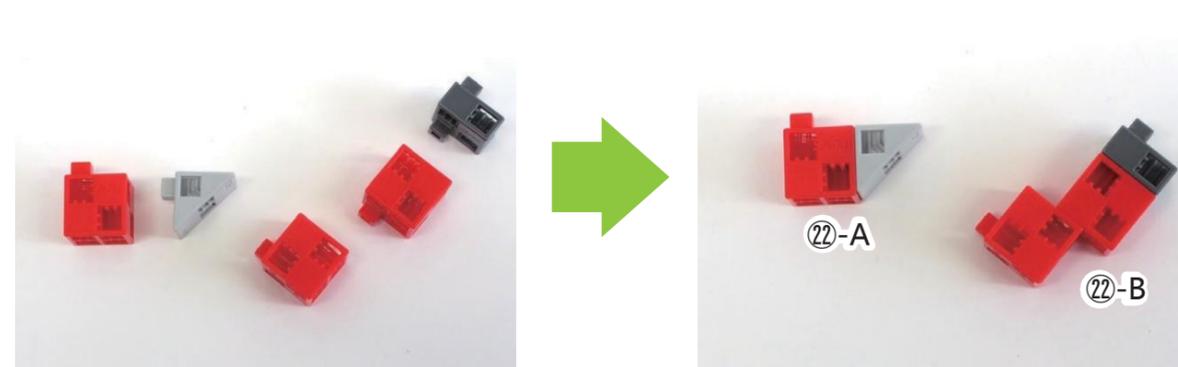
⑳ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



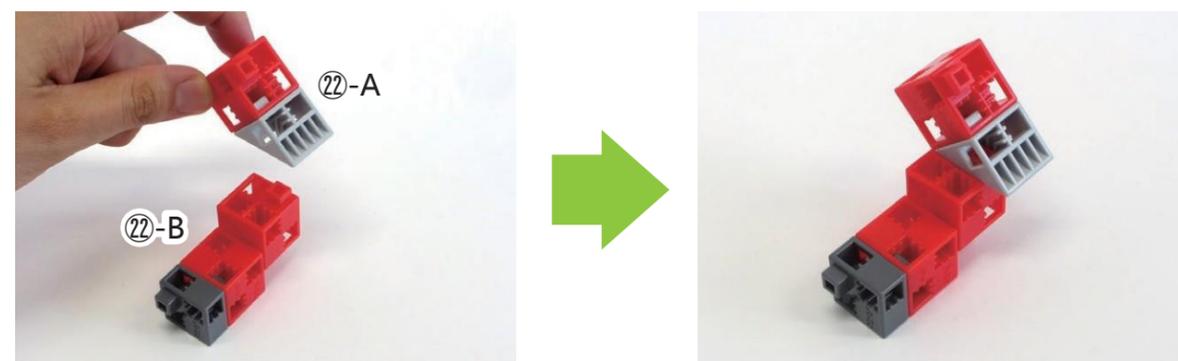
㉑ Assembler les pièces ⑱, ⑲ et ⑳ tel qu'illustré ci-dessous.



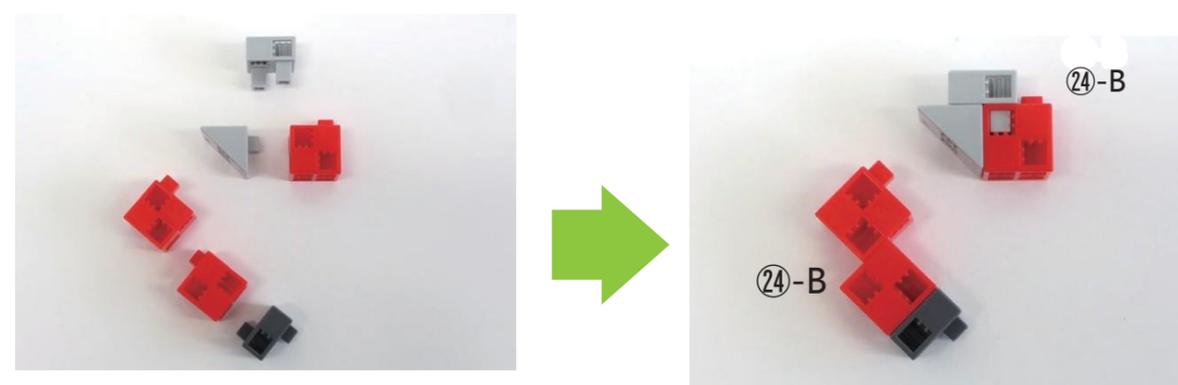
㉒ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



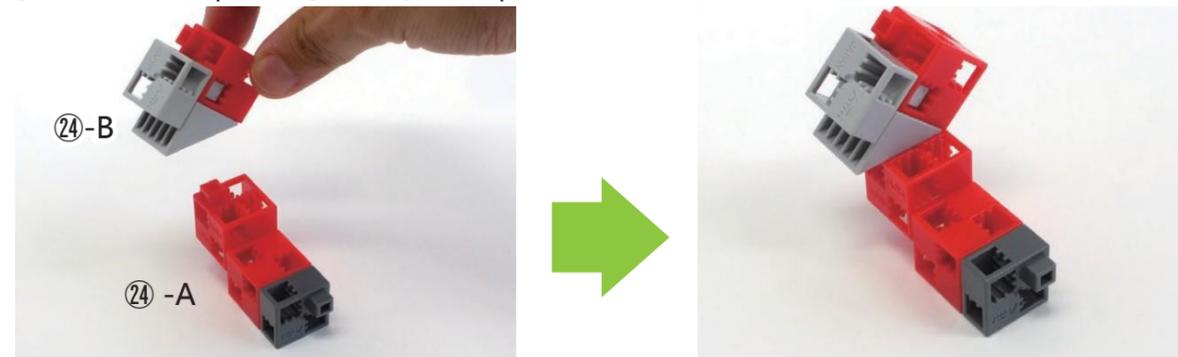
㉓ Assembler les pièces ㉒-A et ㉒-B tel qu'illustré ci-dessous.



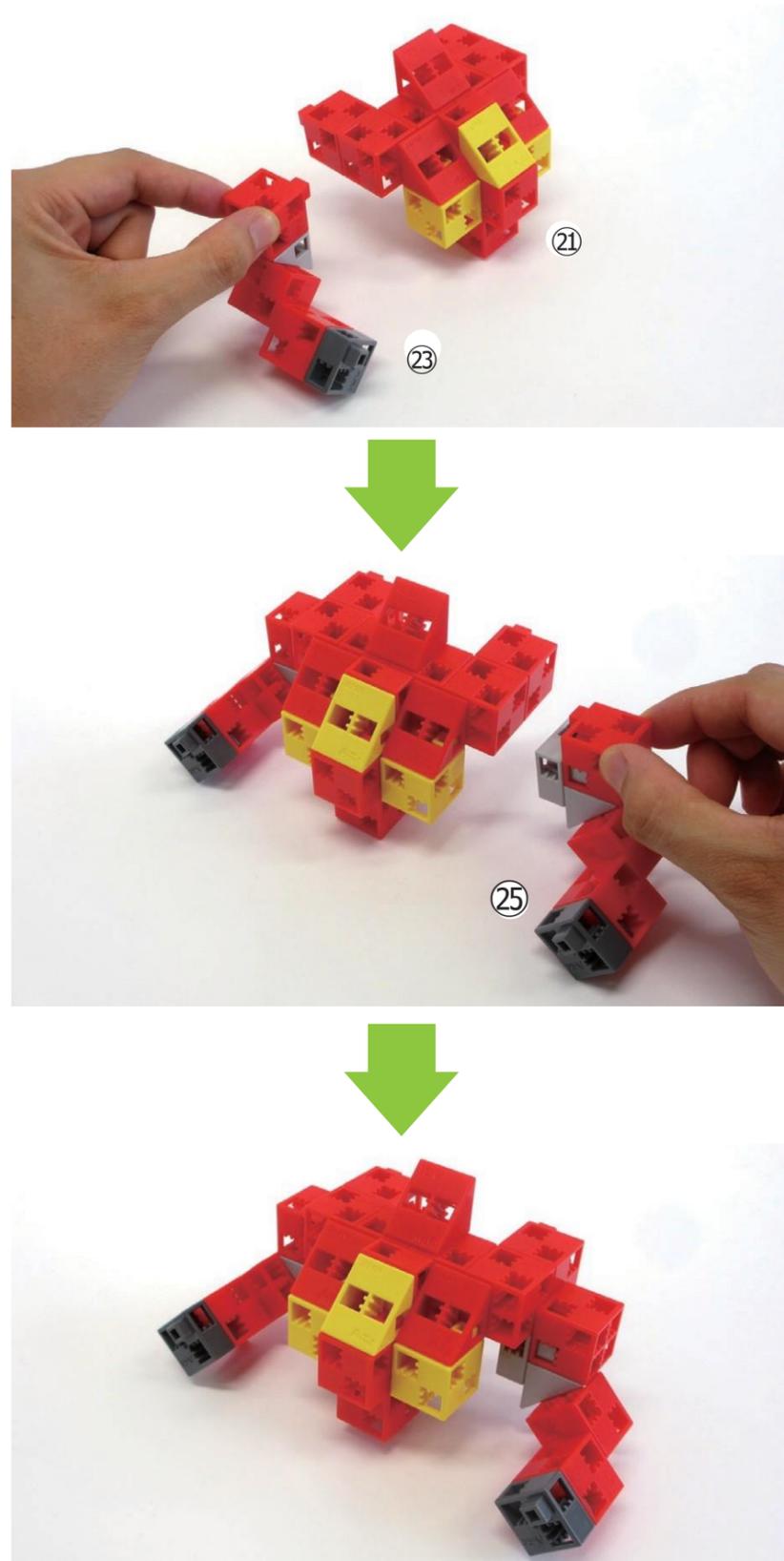
㉔ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



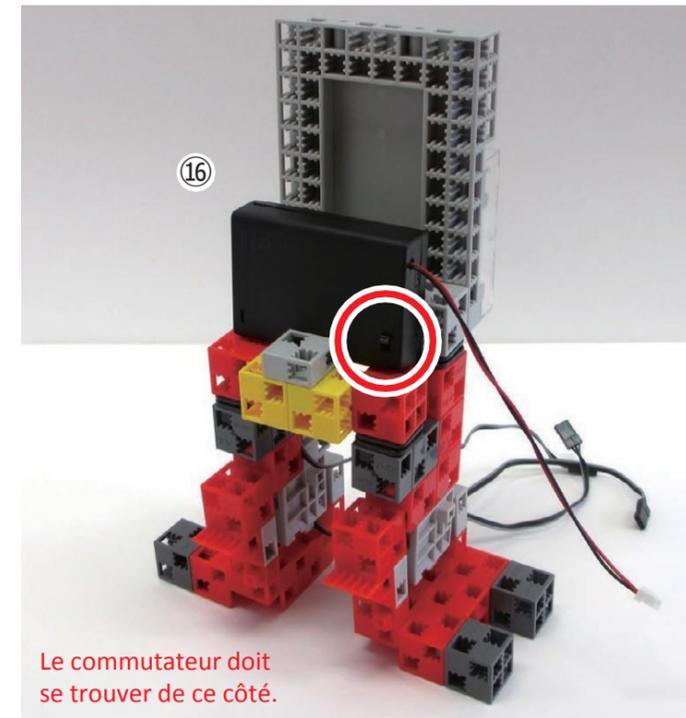
㉕ Assembler les pièces ㉔-A et ㉔-B tel qu'illustré ci-dessous.



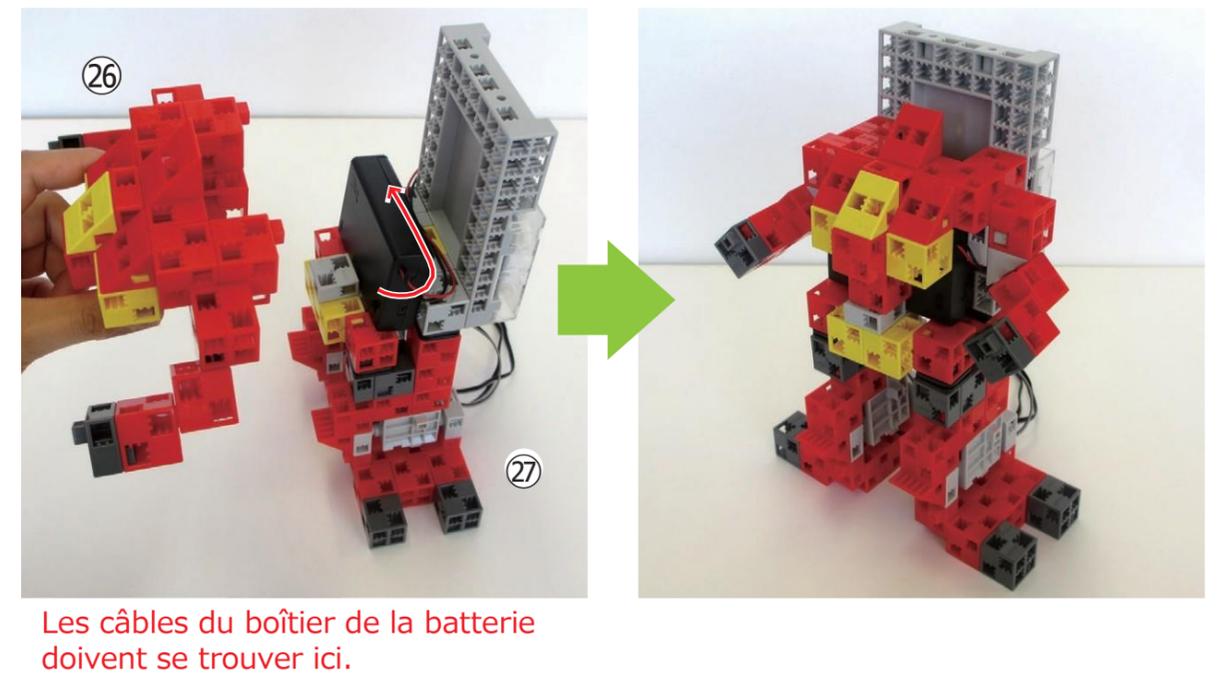
⑳ Assembler les pièces ㉑, ㉒ et ㉓ tel qu'illustré ci-dessous.



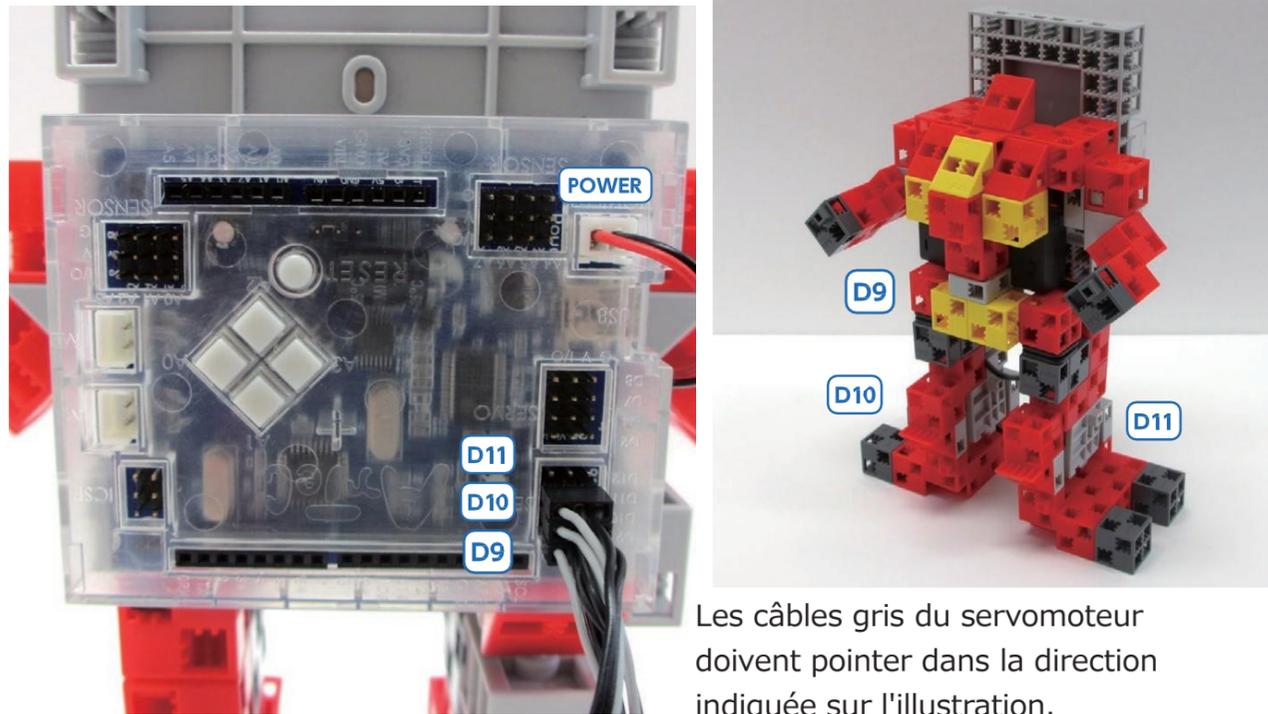
㉗ Ajouter le boîtier de la batterie à la pièce ㉖ tel qu'illustré ci-contre.



㉘ Assembler les pièces ㉖ et ㉗ tel qu'illustré ci-dessous.

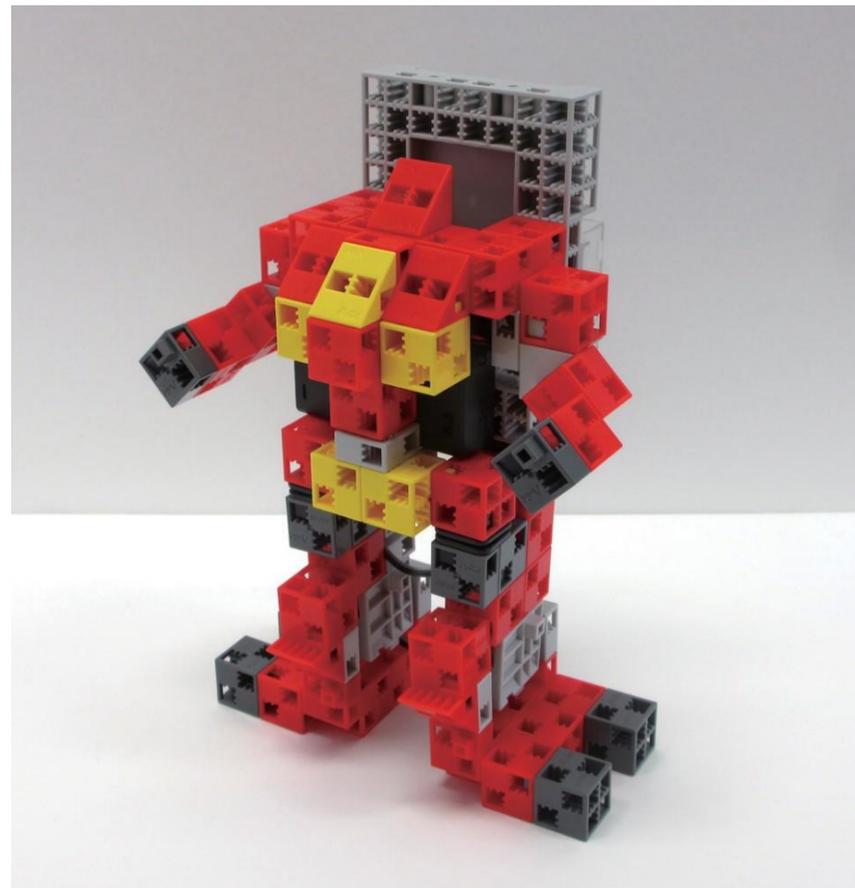


⑲ Brancher les câbles au circuit électrique.



Les câbles gris du servomoteur doivent pointer dans la direction indiquée sur l'illustration.

[Terminé !]

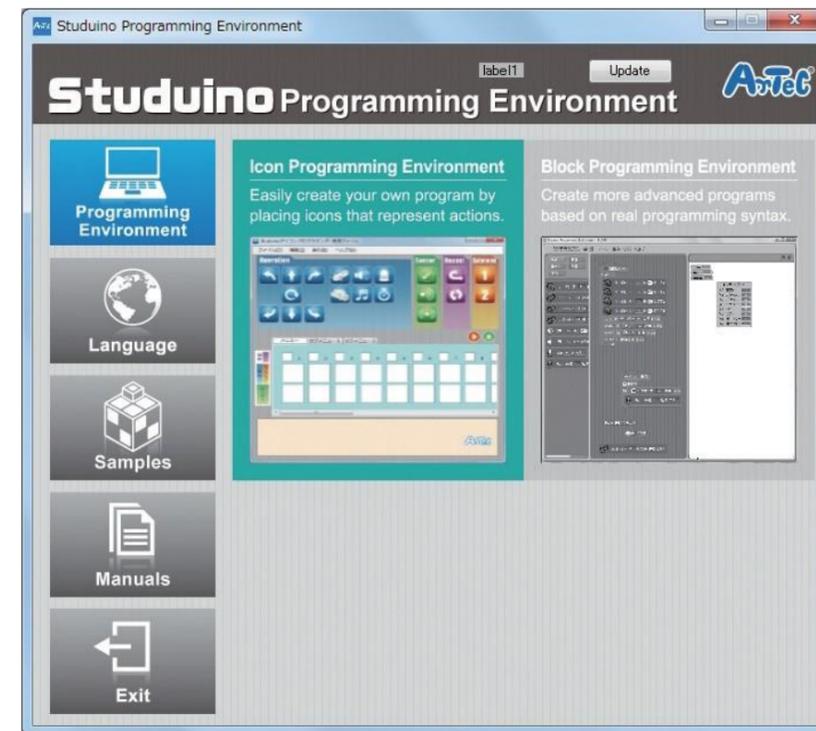


## [Programmer votre robot]

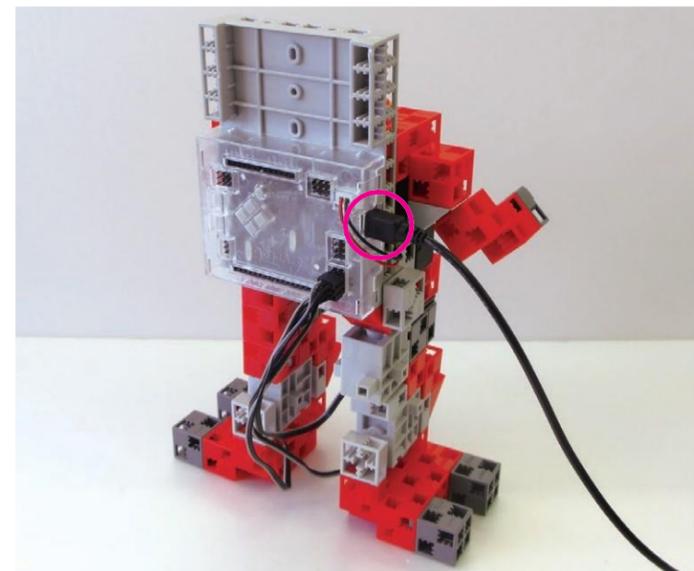
Télécharger votre logiciel de programmation sur la page d'accueil d'Ecole Robots - <https://www.ecolerobots.fr/stduino/>.

① Cliquer sur Démarrer → Artec et ouvrir **Programming Environment** (Environnement de programmation Studuino).

Choisir l'Icon Programming Environment.

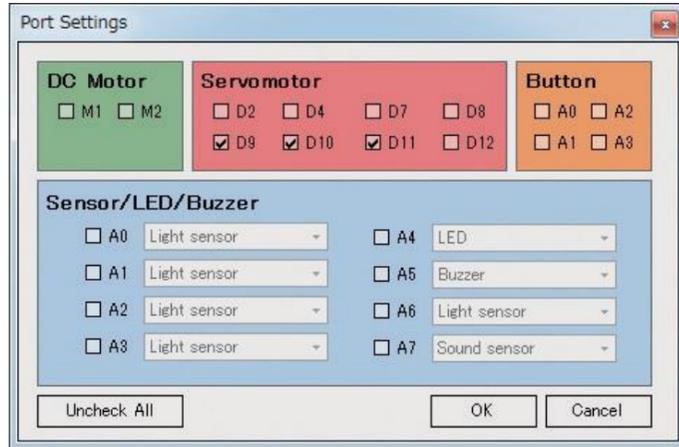


② Utiliser un câble USB pour raccorder votre circuit électrique à votre ordinateur.

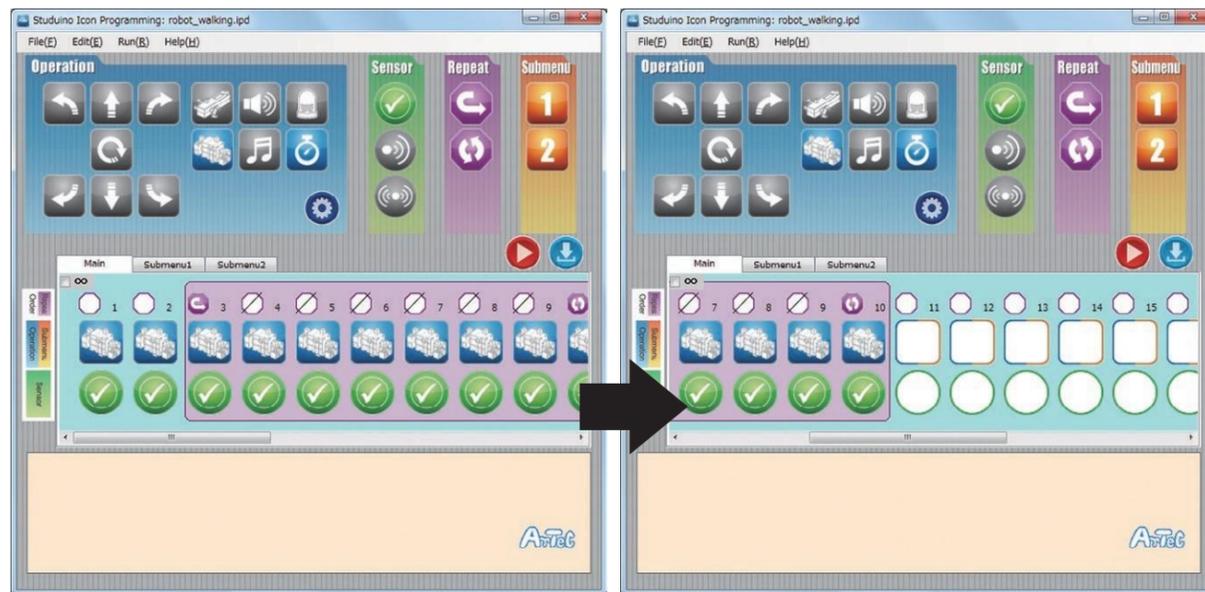


③ Choisir la configuration des ports.

Cocher les cases D9, D10 et D11 dans la boîte de dialogue de la configuration des ports.

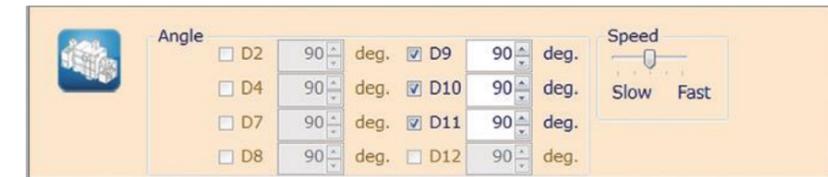


④ Placer les icônes illustrées ci-dessous.

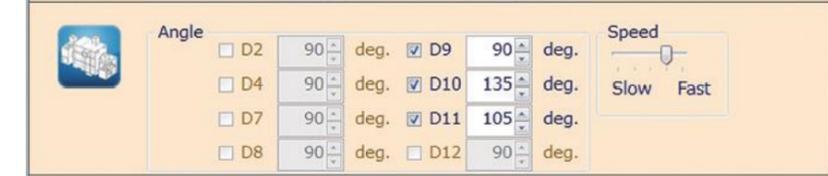


Cliquer sur Répéter indéfiniment dans la boîte de dialogue de la configuration Répéter.

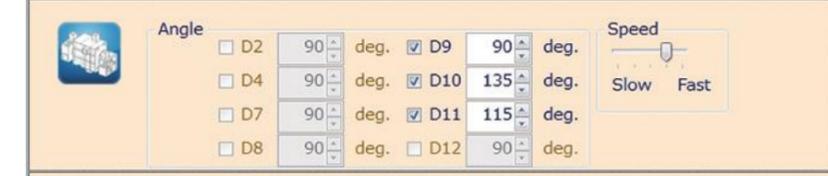
1



2



3



4



5



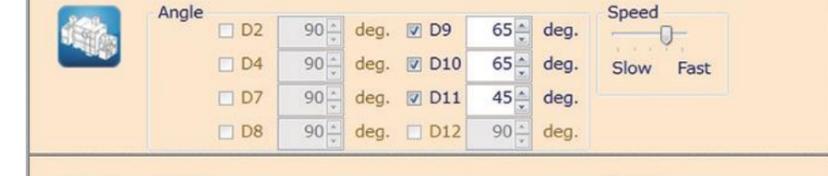
6



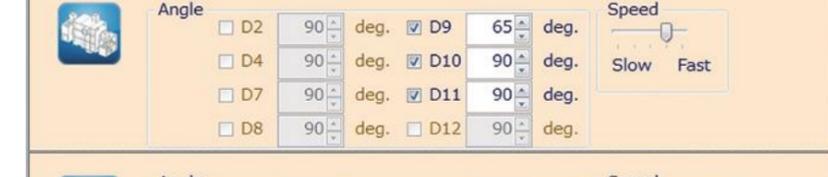
7



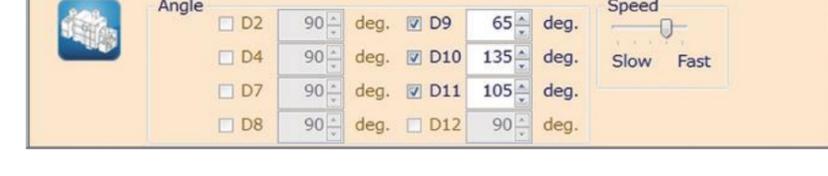
8



9



10



- ⑤ Après avoir envoyé le programme vers votre circuit électrique, assurez-vous que votre robot fonctionne correctement en le branchant.



## Un problème ?

- Vérifier le montage de votre robot.
- S'assurer que les câbles ont été insérés correctement.
- Lire le paragraphe **6. Utilisation de servomoteurs** dans le **Guide sur l'environnement de programmation Studuino** ([télécharger depuis https://www.ecolerobots.fr/studuino/](https://www.ecolerobots.fr/studuino/)) pour les consignes relatives à l'étalonnage du servomoteur.