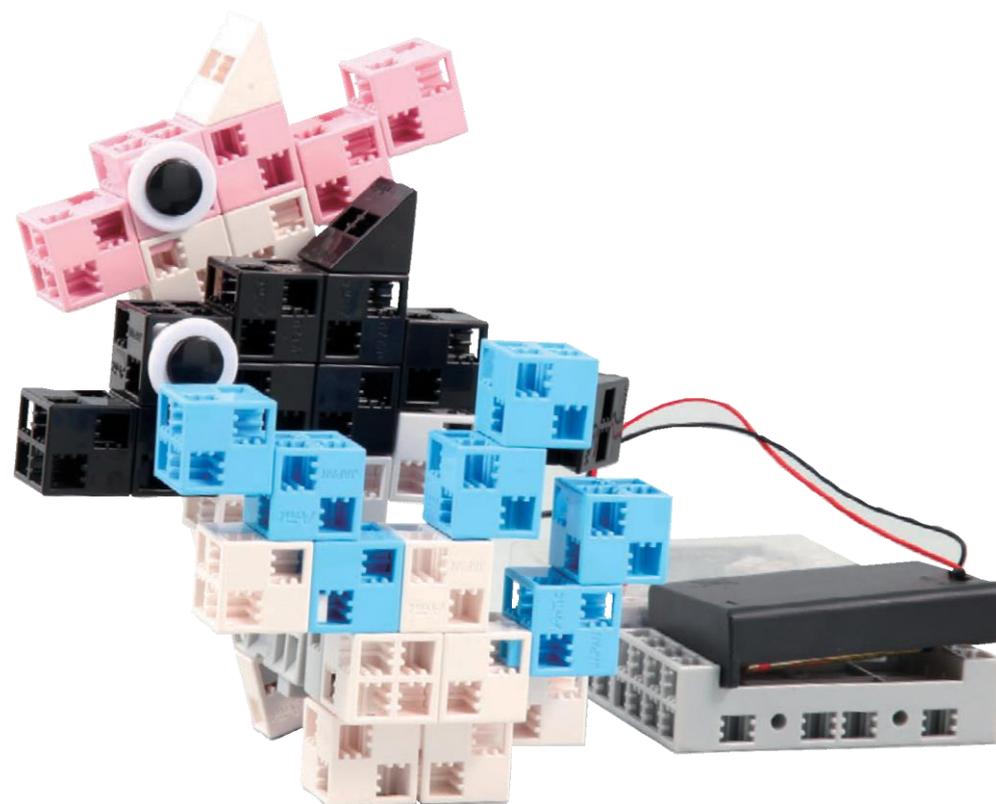


Les dauphins

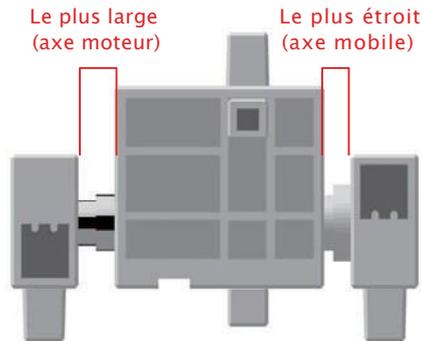
Manuel de montage



Manier le servomoteur

Orientation

1 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.

Calibrer le servomoteur et placer les numéros de connecteurs

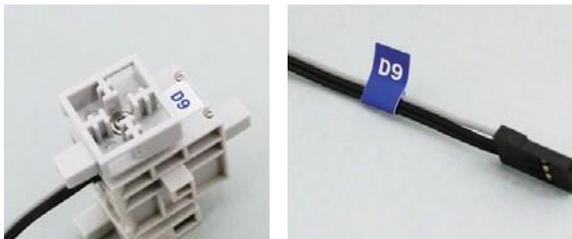
Avant de construire votre robot, lire la partie « 6. Utiliser les servomoteurs » dans le **Guide de programmation simplifiée par icônes** (à télécharger depuis <https://www.ecolerobots.fr/studuino/>) pour les consignes relatives au calibrage du servomoteur.

Construire votre robot sans calibrer votre servomoteur peut engendrer des dégâts ou un mauvais fonctionnement.

★ Ne pas changer le connecteur ou le servomoteur après calibrage. Le calibrage du servomoteur est unique pour chaque servomoteur.

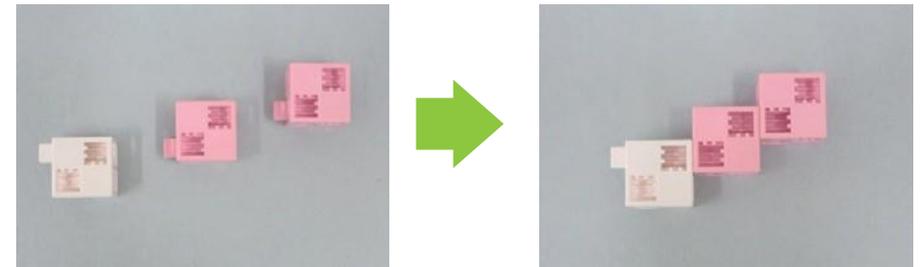
Coller les étiquettes des numéros

Après le calibrage, nous recommandons de mettre un autocollant sur le connecteur utilisé pour le servomoteur. Il pourra ainsi être identifié facilement.

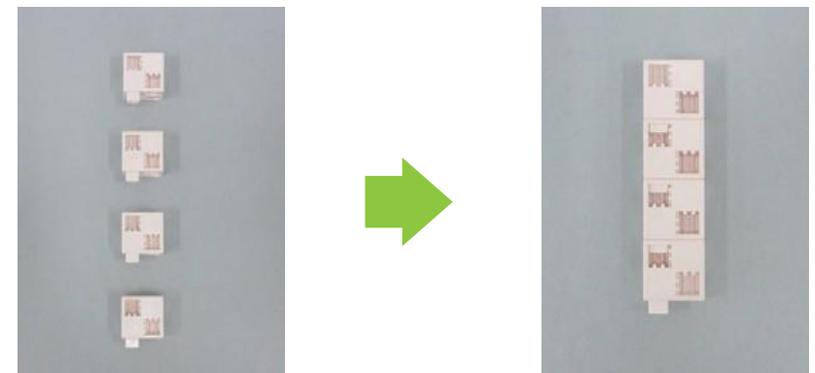


Faites le dauphin rose !

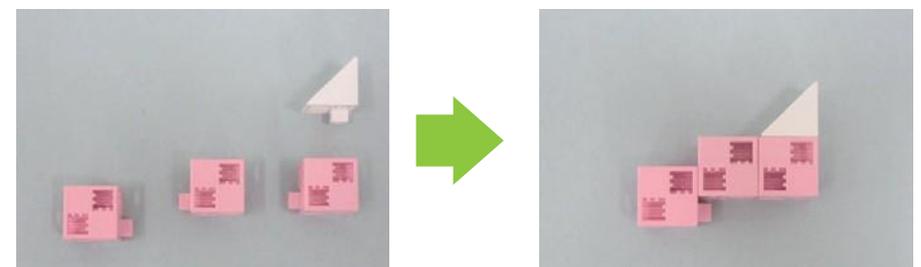
① Assembler les blocs tel qu'illustré sur la photo.



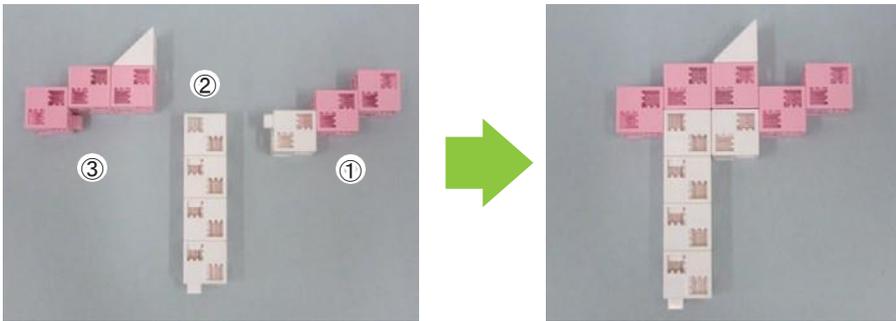
② Assembler les blocs tel qu'illustré sur la photo.



③ Assembler les blocs tel qu'illustré sur la photo.



④ Ajouter la partie ② aux parties ① et ③ tel qu'illustré sur la photo,



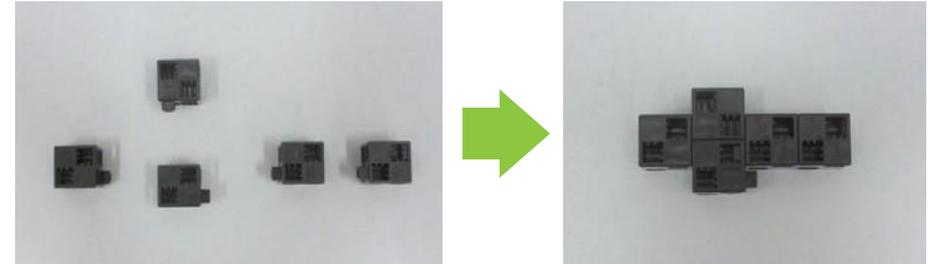
⑤ Ajouter le disque à ④ tel qu'illustré sur la photo,



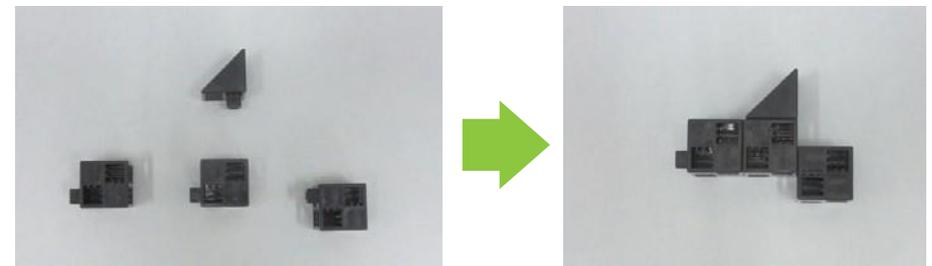
Terminé !

Faites le dauphin noir !

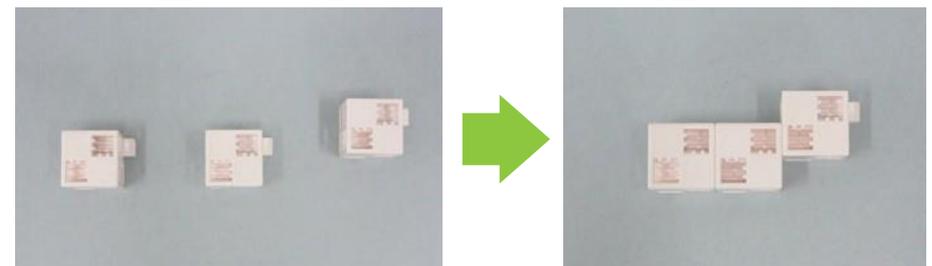
⑥ Assembler les blocs tel qu'illustré sur la photo.



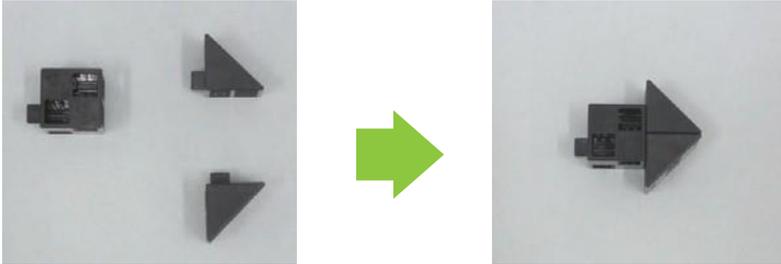
⑦ Assembler les blocs tel qu'illustré sur la photo.



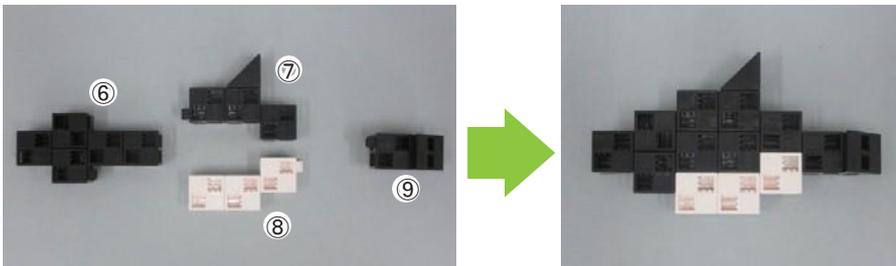
⑧ Assembler les blocs tel qu'illustré sur la photo.



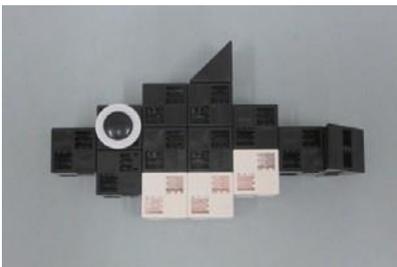
⑨ Assembler les blocs tel qu'illustré sur la photo.



⑩ Assembler les parties ⑥, ⑦ et ⑨ tel qu'illustré sur la photo.



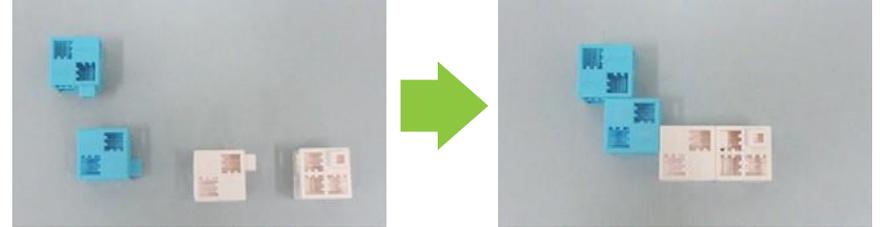
⑪ Ajouter les disques à ⑩ tel qu'illustré sur la photo.



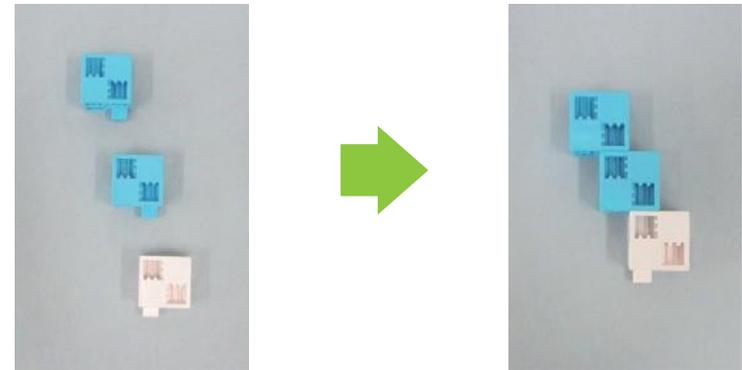
Terminé !

Faites les vagues !

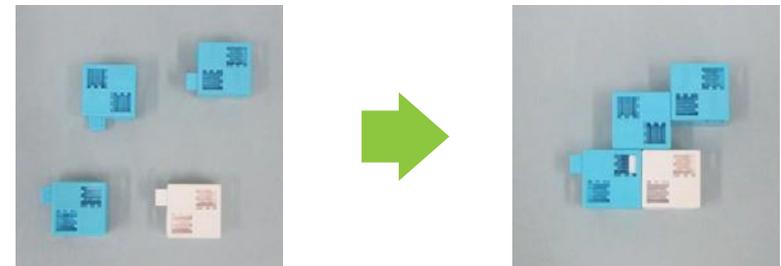
⑫ Assembler les blocs tel qu'illustré sur la photo.



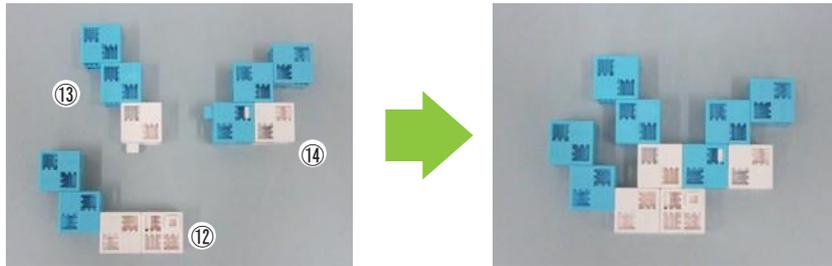
⑬ Assembler les blocs tel qu'illustré sur la photo.



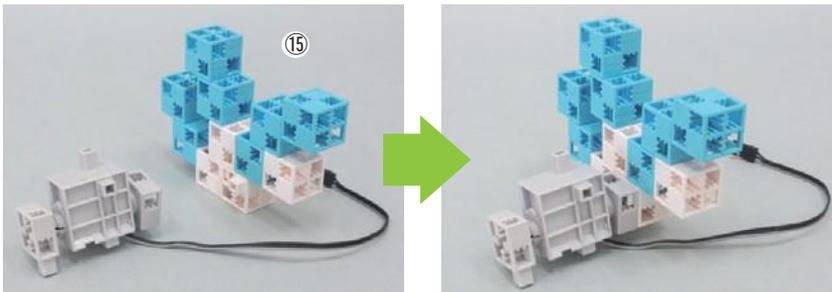
⑭ Assembler les blocs tel qu'illustré sur la photo.



⑮ Assembler les parties ⑫, ⑬ et ⑭ tel qu'illustré sur la photo.



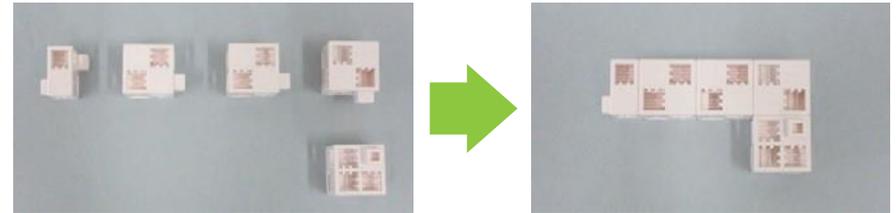
⑯ Ajouter le servomoteur à ⑮ tel qu'illustré sur la photo.



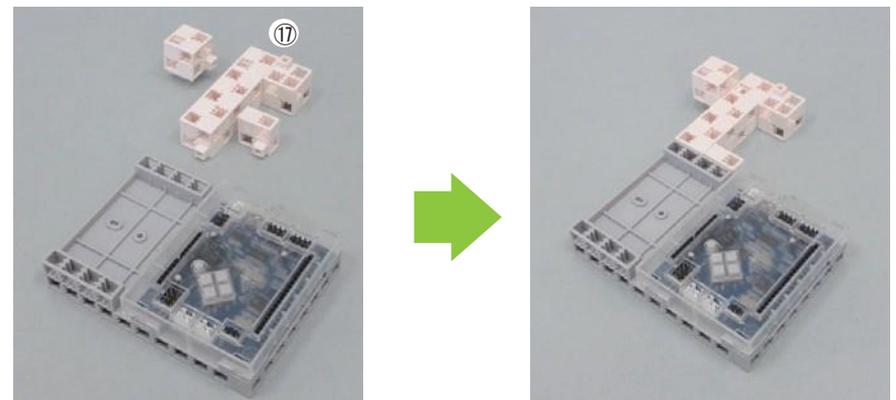
Terminé !

Assembler

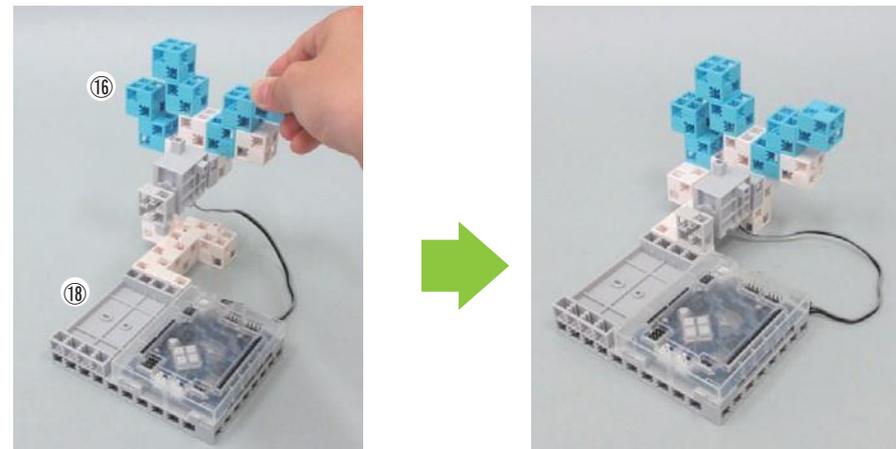
⑰ Assembler les blocs tel qu'illustré sur la photo.



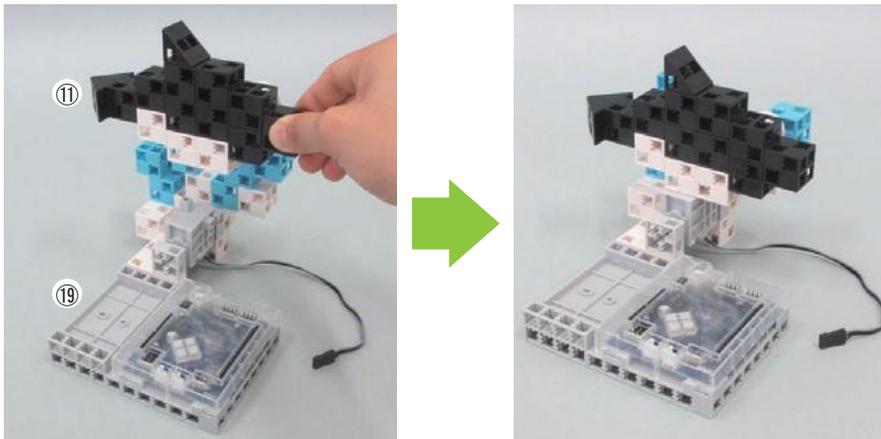
⑱ Assembler les blocs à la base tel qu'illustré sur la photo.



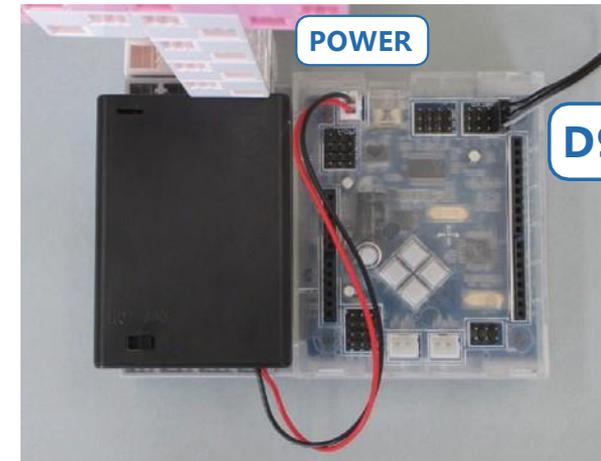
⑲ Assembler les parties ⑯ et ⑱ tel qu'illustré sur la photo.



⑳ Assembler les parties ⑪ et ⑲ tel qu'illustré sur la photo.

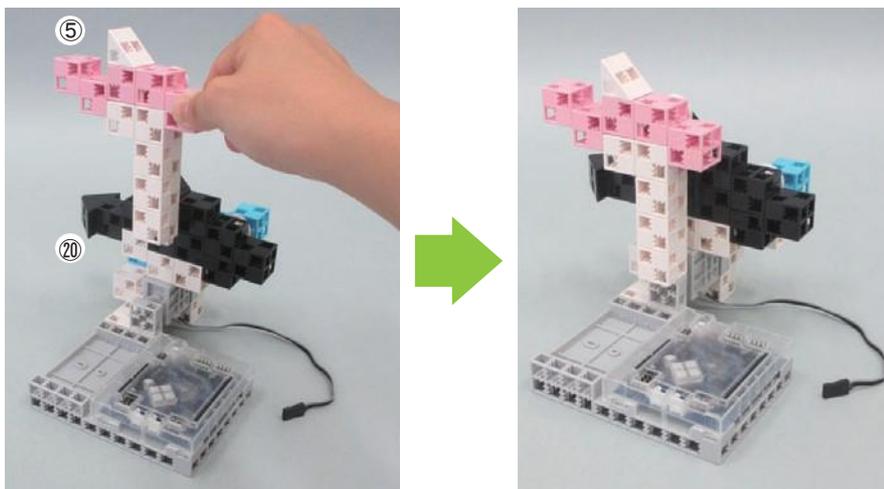


㉒ Brancher le câble du servomoteur dans le port D9 et le câble du boîtier de batterie dans le port POWER de la carte.

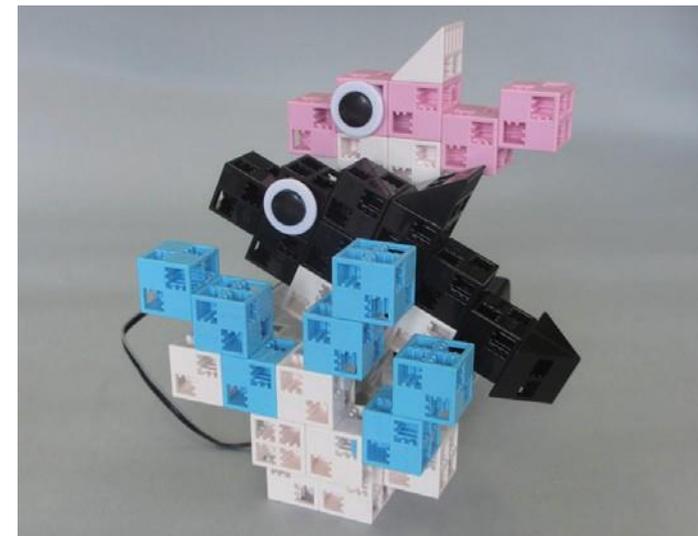


Les fils gris du servomoteur doivent être tournés vers l'intérieur comme indiqué.

㉑ Assembler les parties ⑤ et ⑳ tel qu'illustré sur la photo.



[Terminé !] Allumer l'interrupteur et regarder votre robot bouger !



[Programmation du robot]

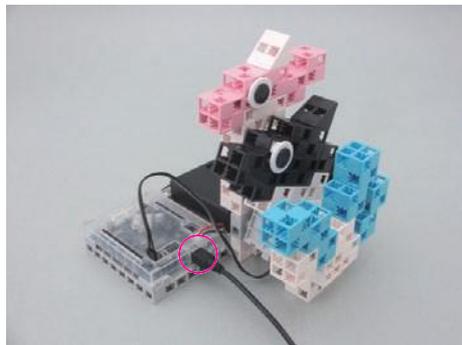
① Télécharger le logiciel de programmation Studuino sur le site Ecole robots, à partir de cette adresse : <https://www.ecolerobots.fr/support>

1. Dans la section « 1. Télécharger le logiciel Studuino », télécharger la version Windows ou MAC du logiciel.

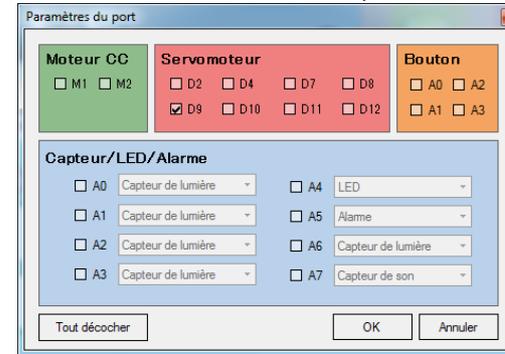
2. Choisir l'environnement de programmation par icônes.



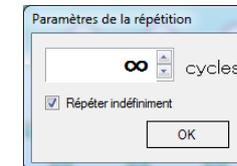
② Utiliser un câble USB pour connecter la carte Studuino à ton PC.



③ Choisir les paramètres des ports. Cocher la case du servomoteur D9 dans la fenêtre de paramètres des ports.



④ Placer les icônes représentées sur la photo ci-dessous.



Cocher la case Répéter indéfiniment dans la fenêtre des paramètres de répétitions.



- ⑤ Après avoir transféré le programme vers la carte Studuino, vérifier que votre robot fonctionne correctement en l'allumant.



Un problème ?

- Vérifier si 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.

Construire votre robot sans calibrer le servomoteur peut engendrer des dégâts ou un mauvais fonctionnement.