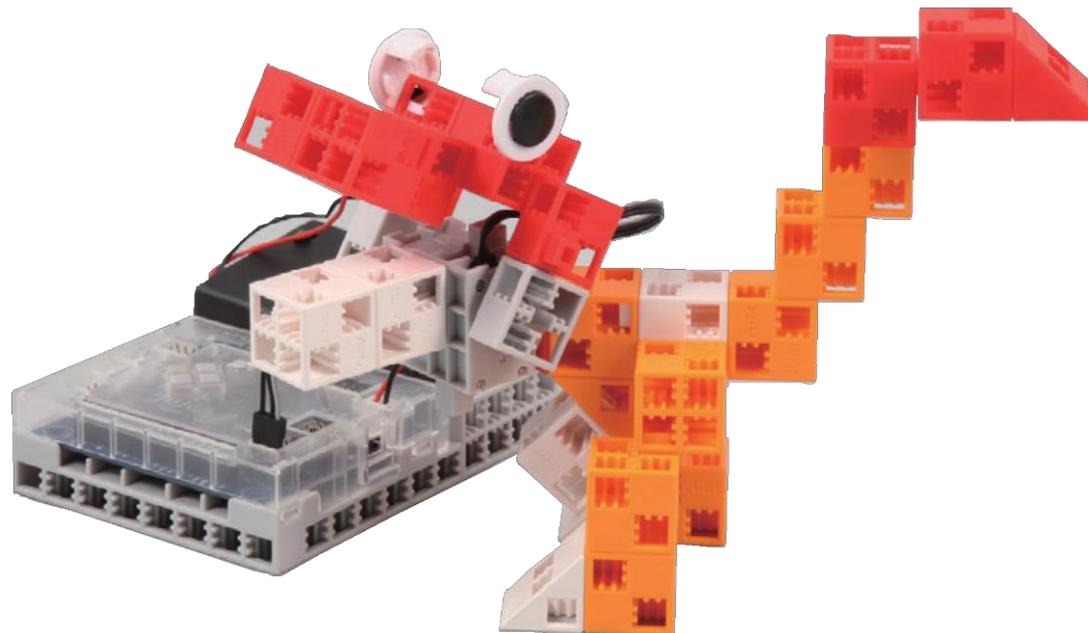


Le robot dinosaure

Manuel de montage

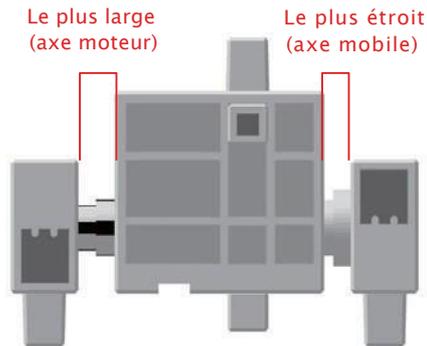


Manier le servomoteur

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 des connecteurs

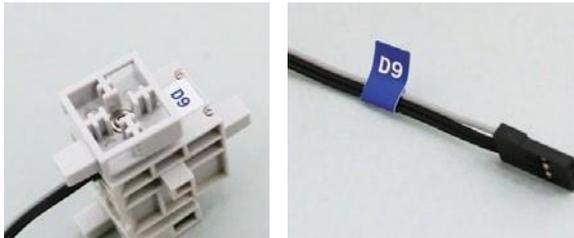
Avant de construire votre robot, lire la partie « 6. Utiliser des servomoteurs » dans le **Guide sur l'environnement de programmation Studuino** (télécharger depuis <https://www.ecolerobots.fr/studuino/>) pour les consignes relatives au calibrage du servomoteur.

La construction de votre robot sans calibrer votre servomoteur peut engendrer des dégâts ou un mauvais fonctionnement,

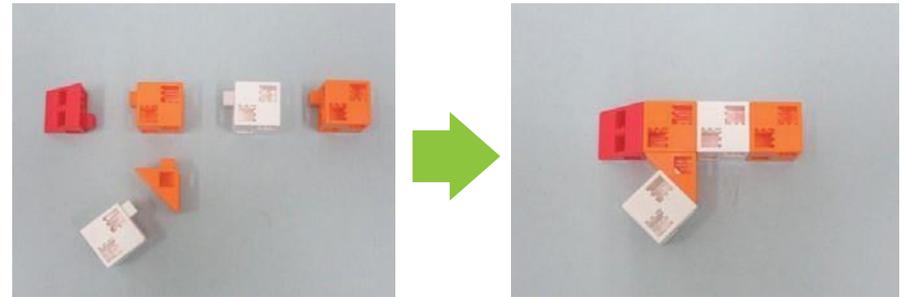
★ Ne pas changer le connecteur ou le servomoteur après calibrage. Le calibrage du servomoteur est unique pour chaque servomoteur.

Coller les étiquettes de numéros

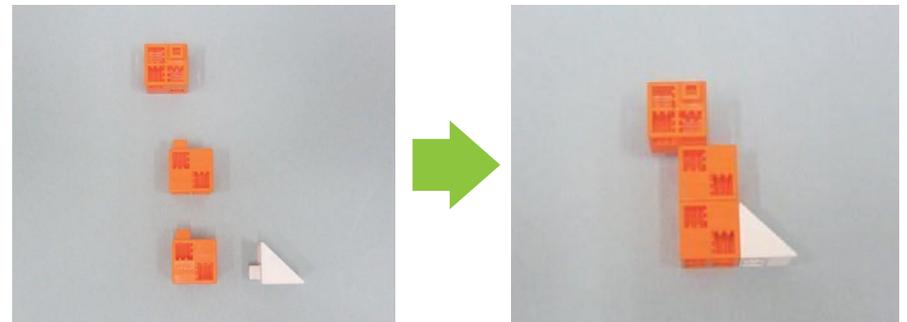
Après calibrage, nous recommandons de mettre une étiquette sur le connecteur utilisé pour le servomoteur, Il pourra ainsi être identifié facilement.



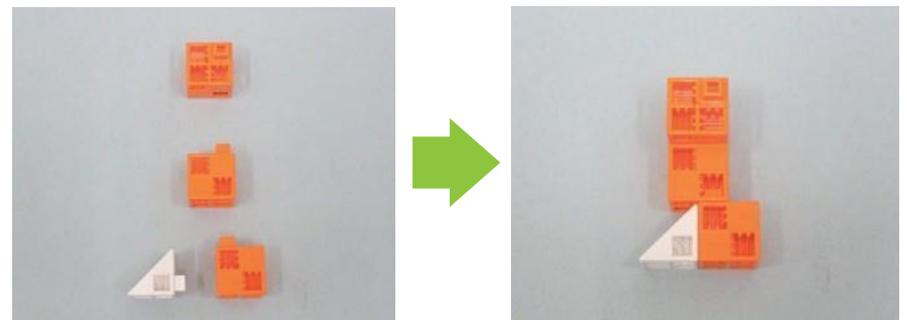
① Assembler les blocs tel qu'illustré sur la photo.



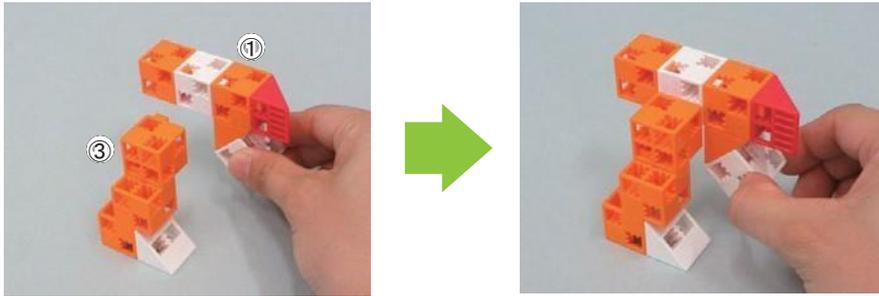
② Assembler les blocs tel qu'illustré sur la photo.



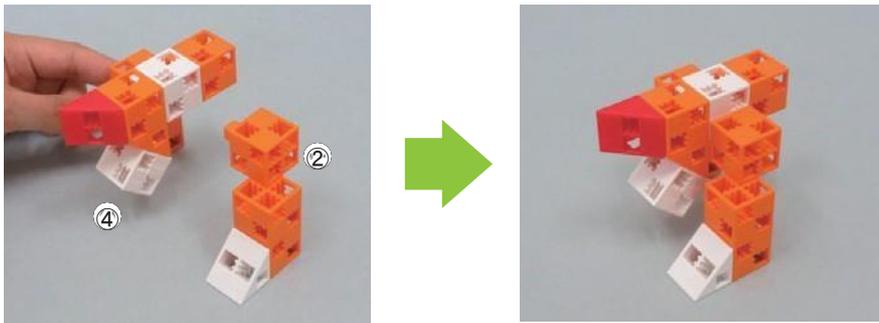
③ Assembler les blocs tel qu'illustré sur la photo.



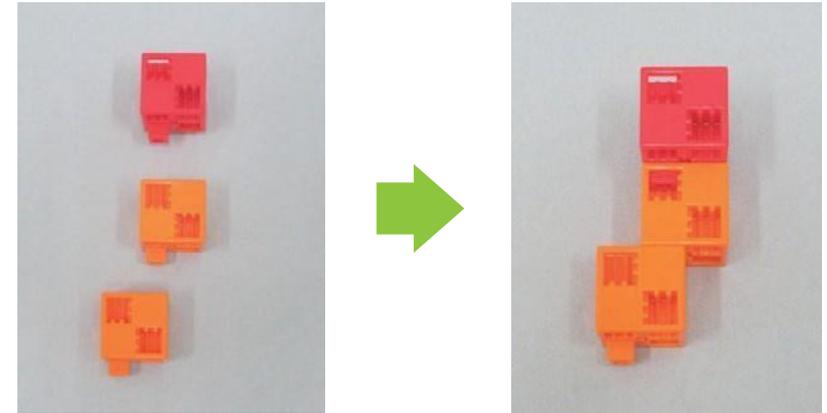
④ Attacher la partie ③ à la partie ① tel qu'illustré.



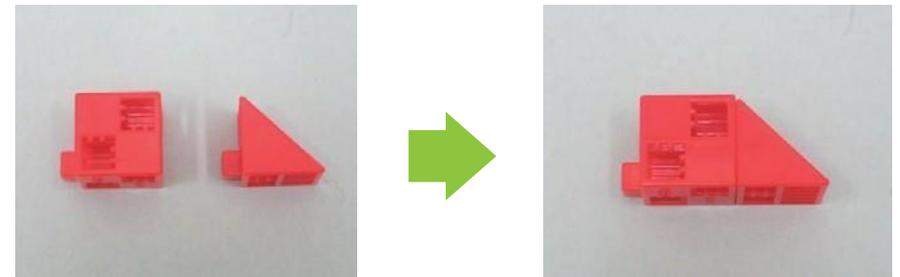
⑤ Attacher la partie ② à la partie ④ tel qu'illustré.



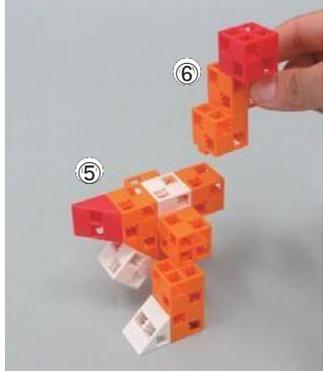
⑥ Assembler les blocs comme illustré sur la photo.



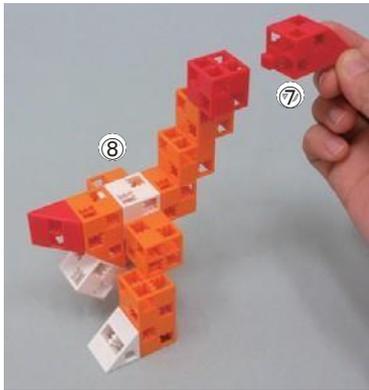
⑦ Assembler les blocs comme illustré sur la photo.



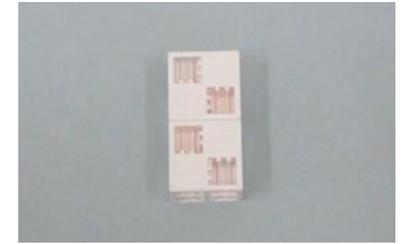
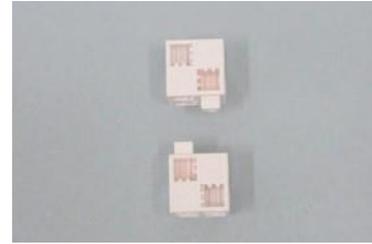
⑧ Attacher la partie ⑥ à la partie ⑤ tel qu'illustré.



⑨ Attacher la partie ⑦ à la partie ⑧ tel qu'illustré.



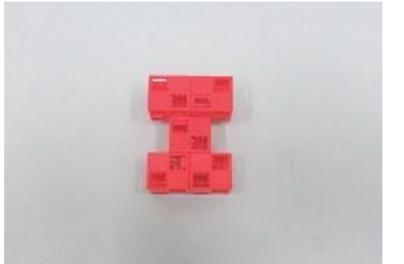
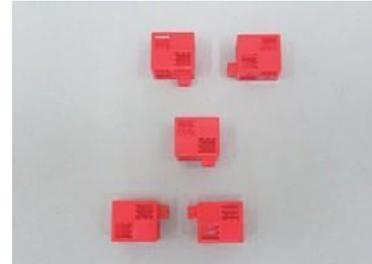
⑩ Assembler les blocs tel qu'illustré sur la photo.



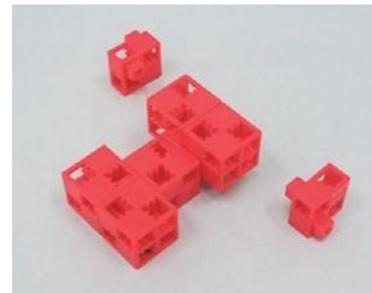
⑪ Ajouter un servomoteur à la partie ⑩ tel qu'illustré sur la photo,



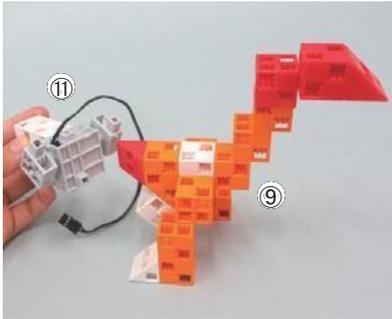
⑫ Assembler les blocs tel qu'illustré sur la photo.



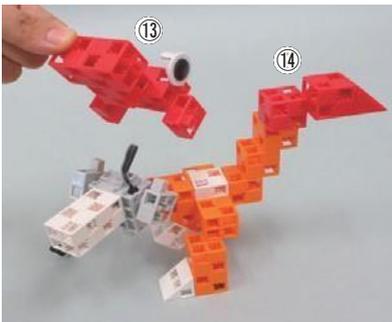
⑬ Ajouter les blocs illustrés sur la photo et un disque à la partie ⑫.



⑭ Attacher la partie ⑪ à la partie ⑨ tel qu'illustré.



⑮ Attacher la partie ⑬ à la partie ⑭ tel qu'illustré.

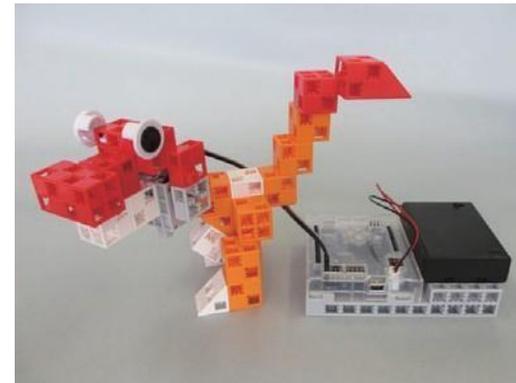


⑯ Branchez le câble du servomoteur sur « D9 » et le câble de la batterie sur le port « POWER » sur la carte Studuino.



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

[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 :

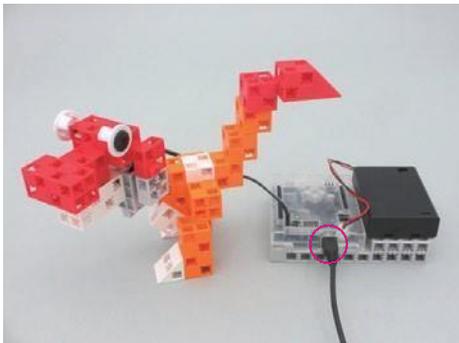
<https://www.ecolerobots.fr/support>

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.

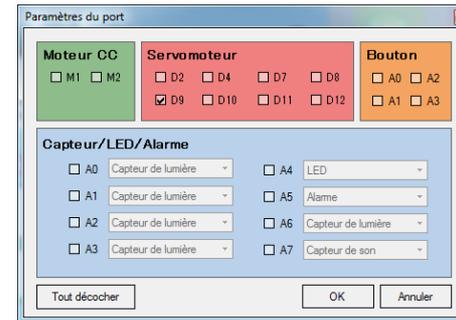


- ② Utiliser un câble USB pour connecter la carte Studuino à votre PC.



- ③ Choisir les paramètres des ports.

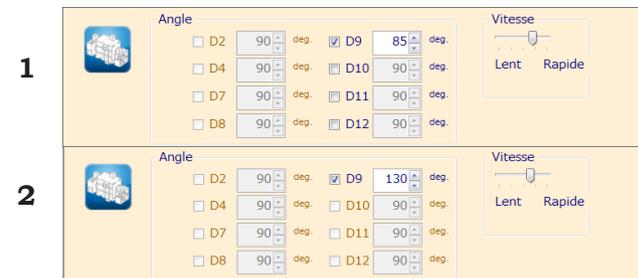
Cocher la case du servomoteur D9 dans la fenêtre de paramètres des ports.



- 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 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.

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