

Artel[®] Robo

T.REX

Télécharger le logiciel
et les manuels

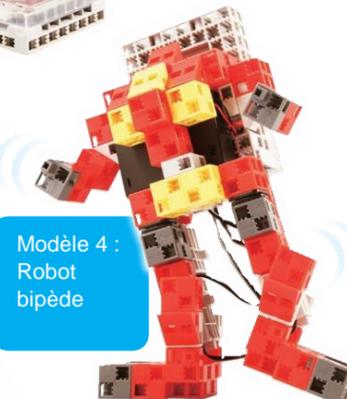
www.ecolerobots.fr

Découvrez les consignes pour
encore plus de robots !



Modèle 2 :
T. REX en action

Modèle 4 :
Robot
bipède



Modèle 3 : Robot Kong



Speechi

Âge :
8+

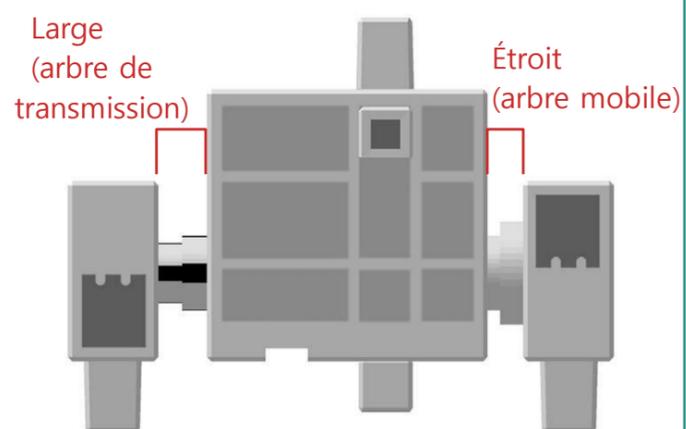
Conçu par Artel au Japon et Speechi en France

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.

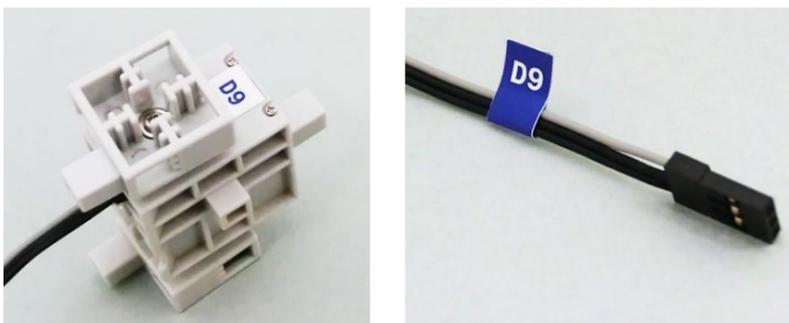
Si vous construisez votre robot sans étalonner le servomoteur, vous risquez de l'endommager ou il pourrait ne pas fonctionner correctement.

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

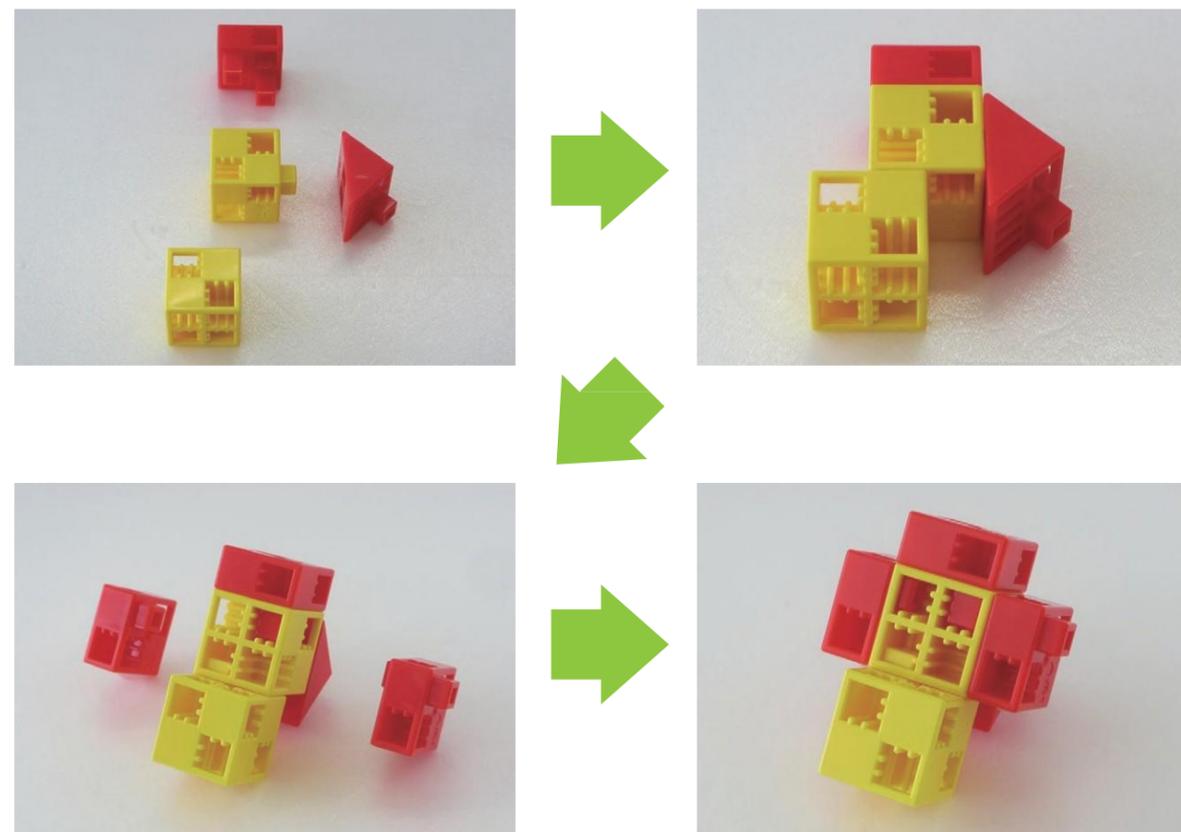
Apposer les vignettes de référence

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

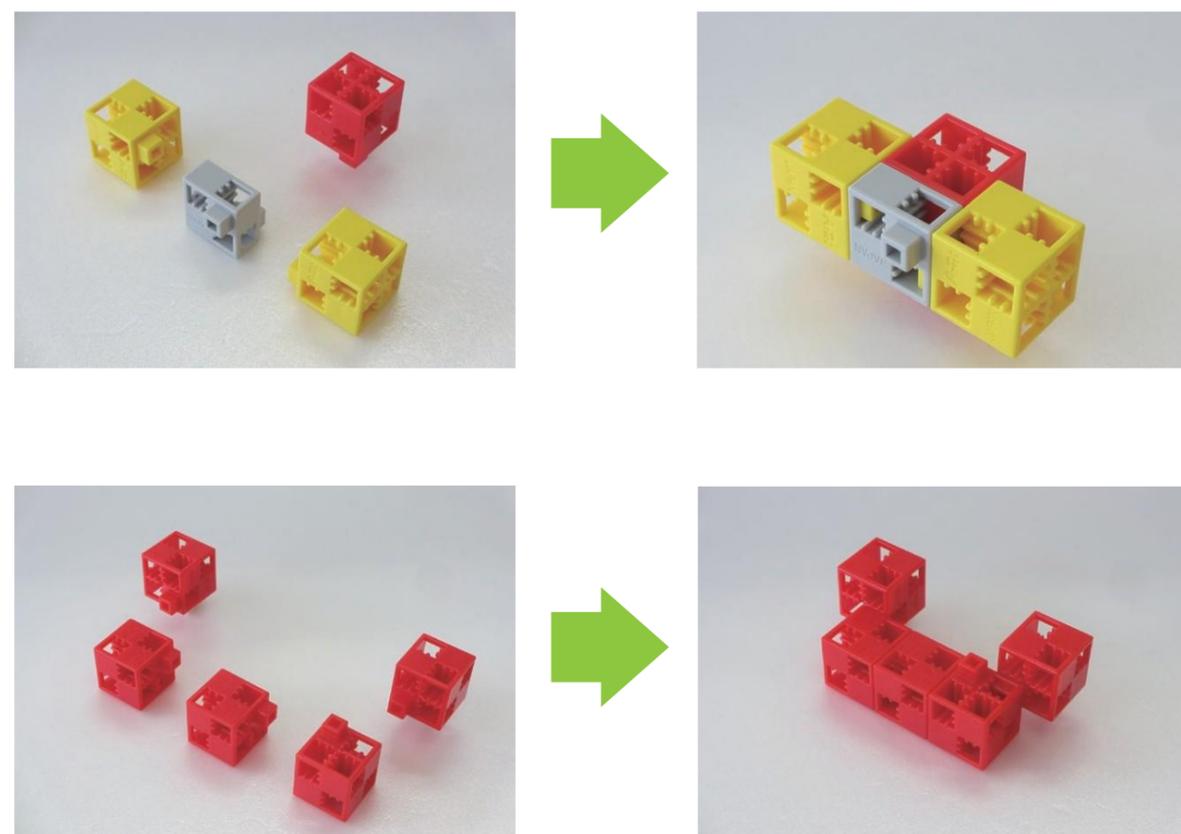
③ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



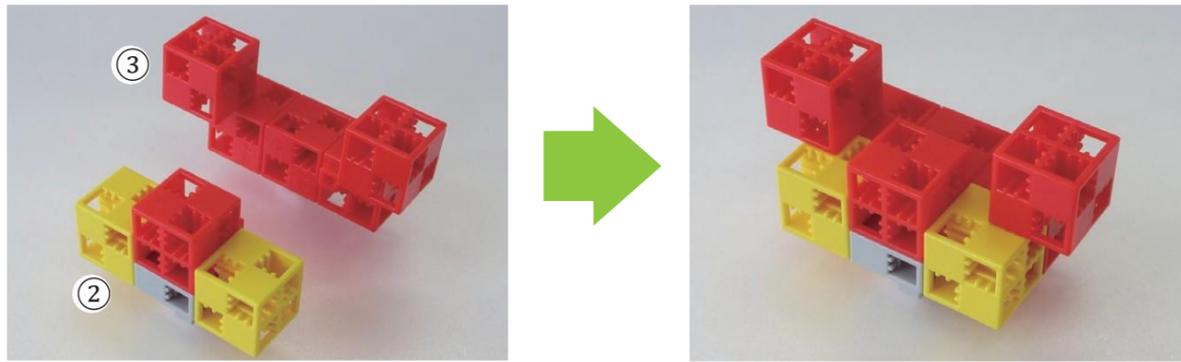
① Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



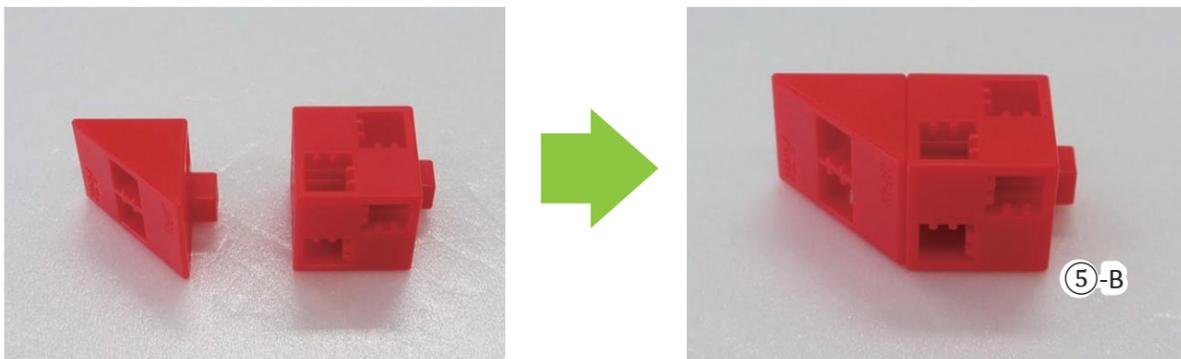
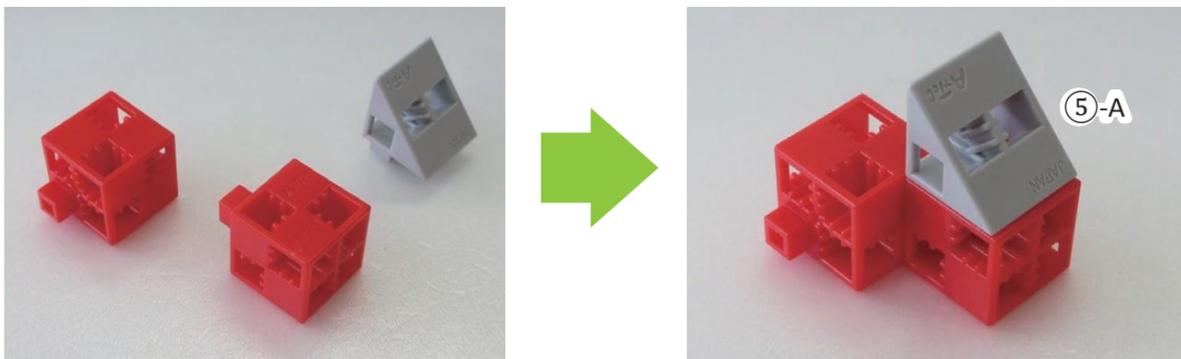
② Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



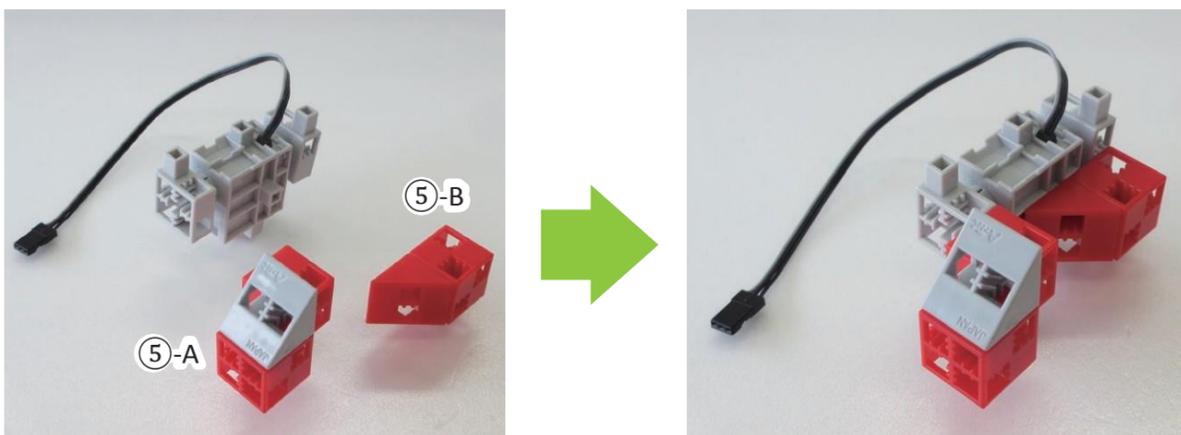
④ Assembler les pièces ② et ③ tel qu'illustré ci-dessous.



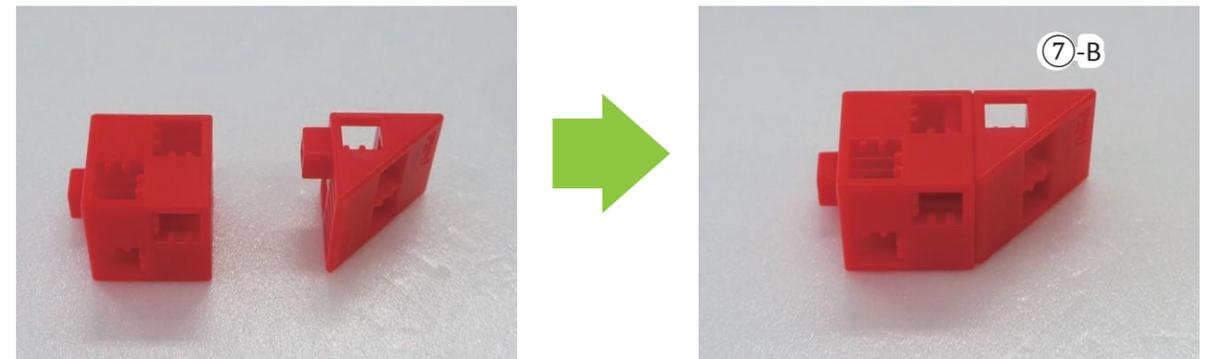
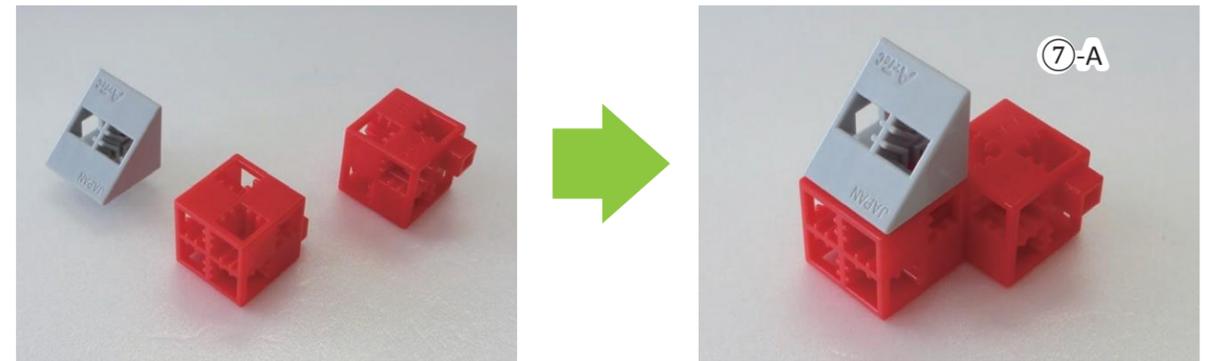
⑤ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



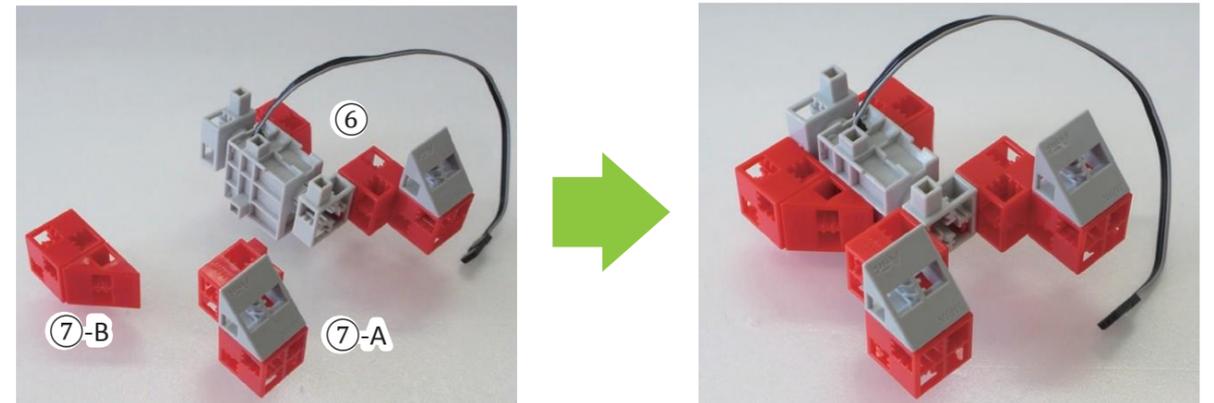
⑥ Ajouter les pièces ⑤-A et ⑤-B au servomoteur



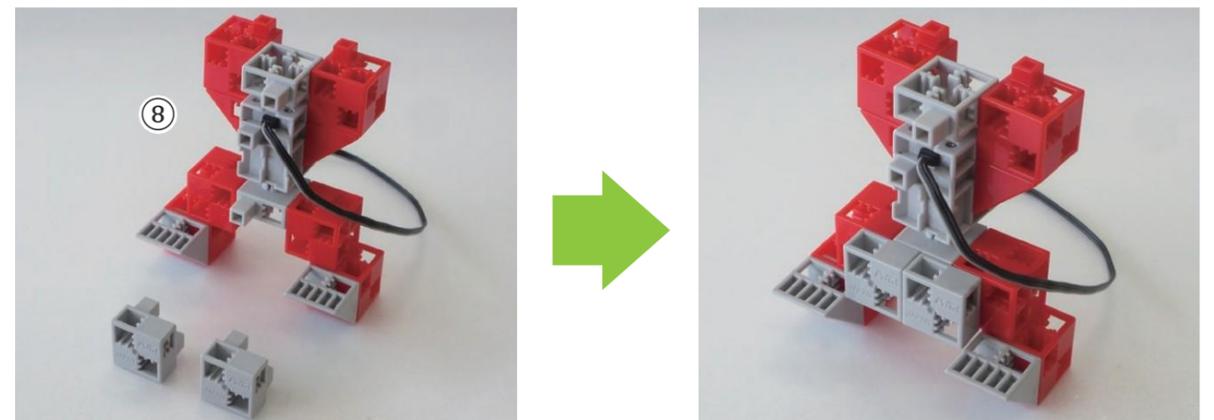
⑦ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



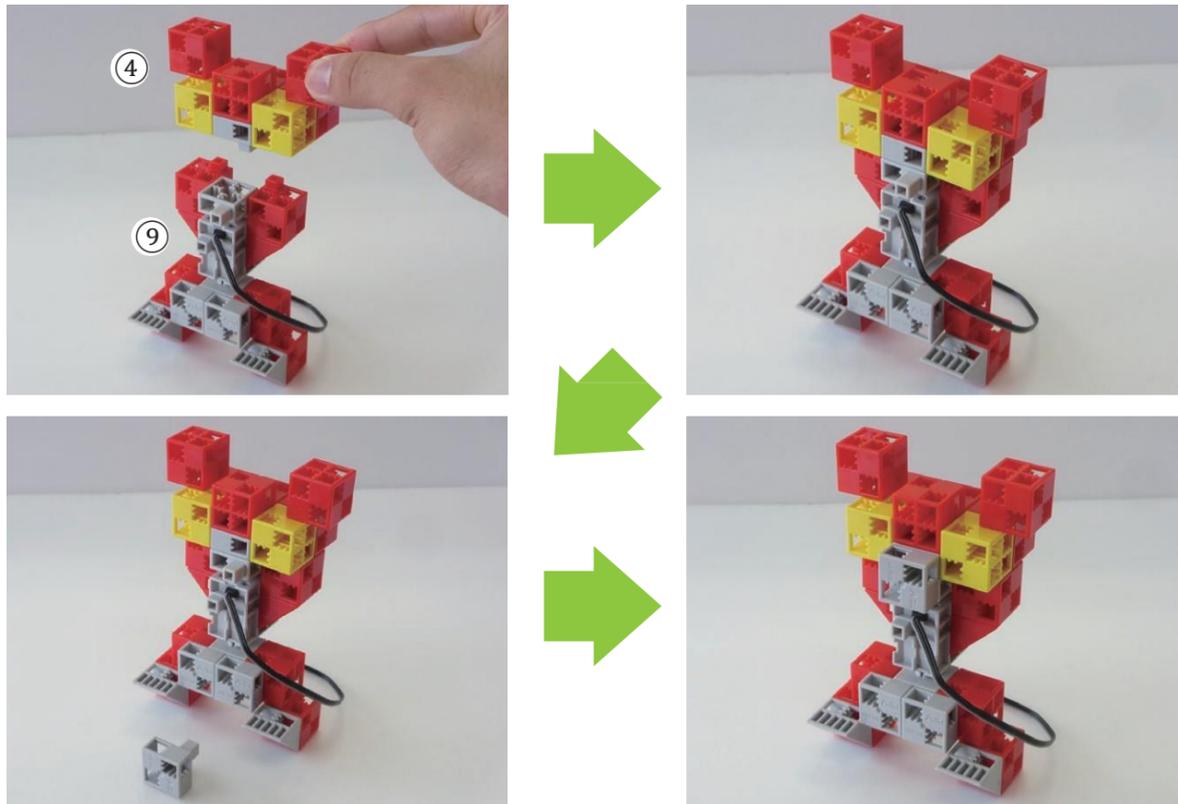
⑧ Ajouter les pièces ⑦-A et ⑦-B à la pièce ⑥.



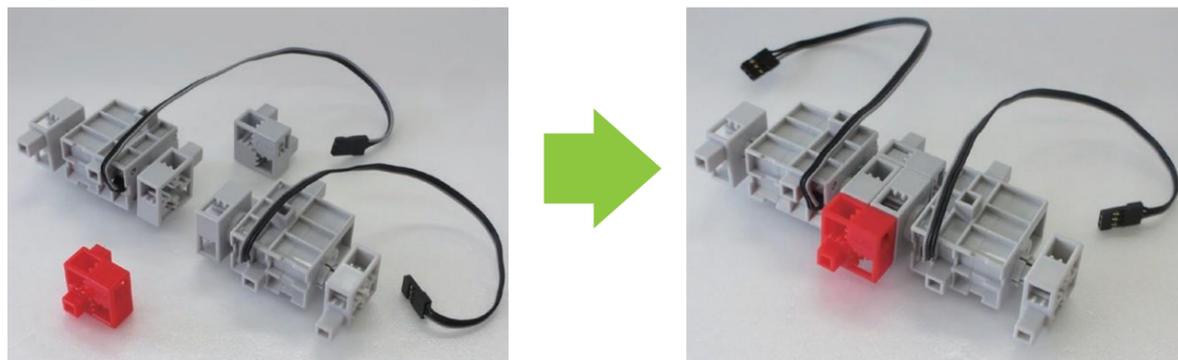
⑨ Ajouter les blocs indiqués sur l'illustration à la pièce ⑧.



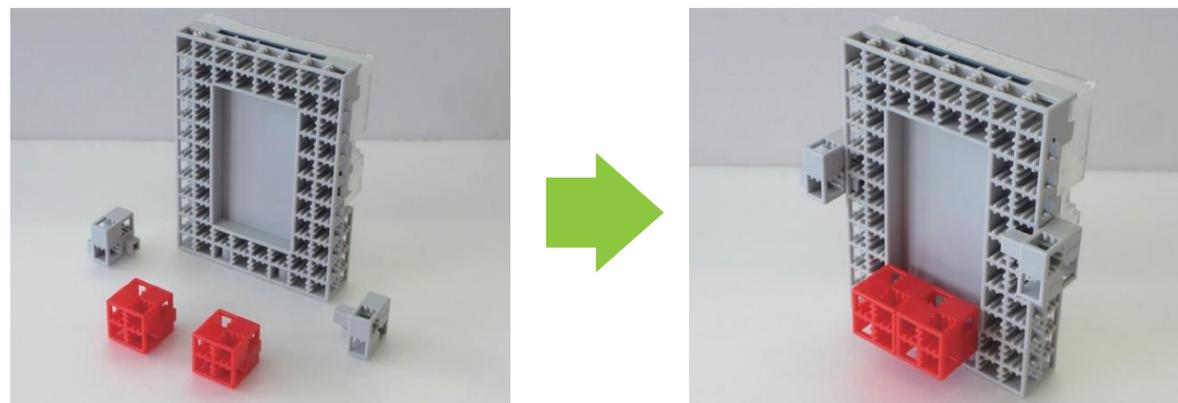
⑩ Assembler les pièces ⑨ et ④ et ajouter le bloc tel qu'illustré ci-dessous.



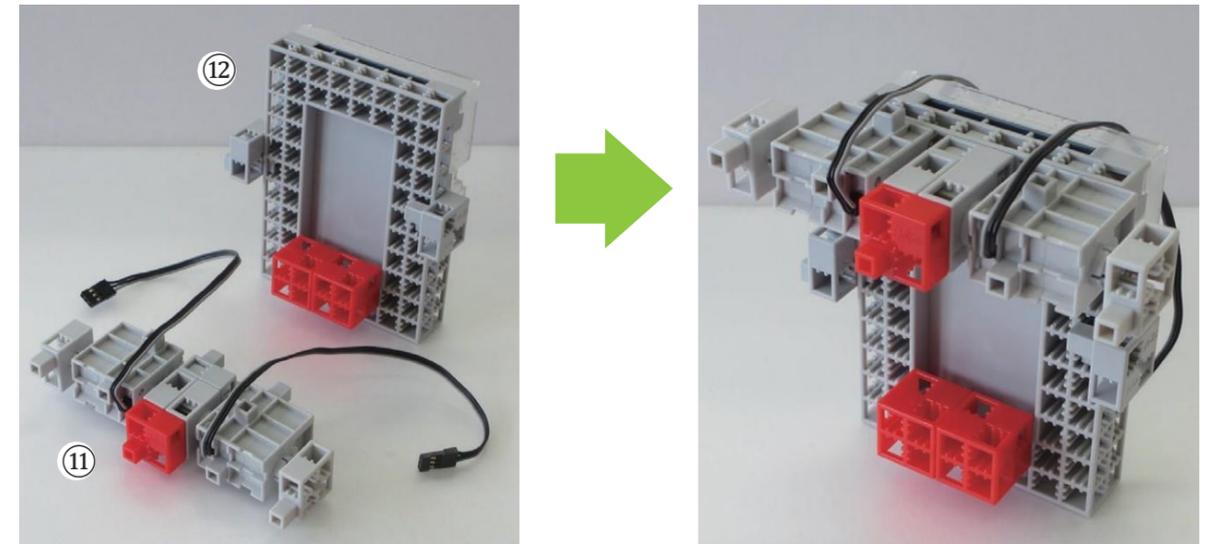
⑪ Ajouter les blocs indiqués sur l'illustration au servomoteur.



⑫ Ajouter les blocs indiqués sur l'illustration au circuit électrique.

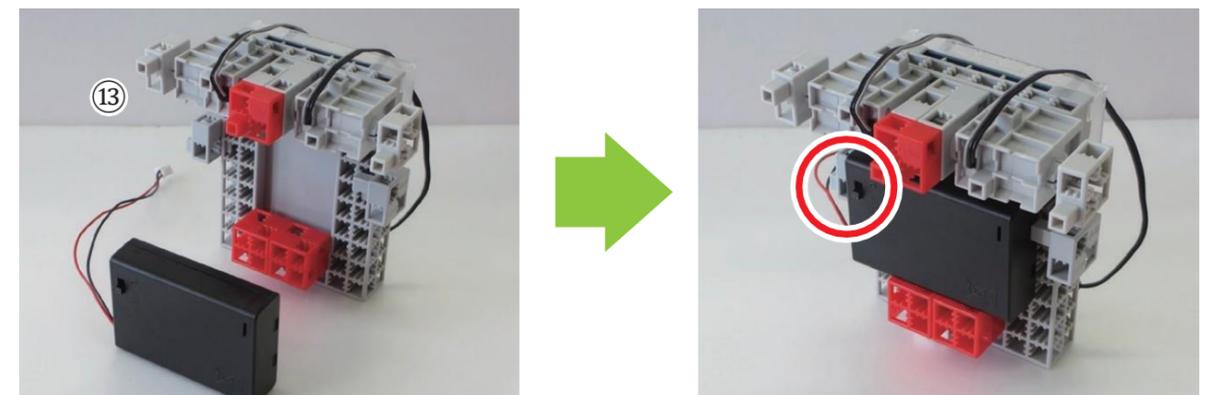


⑬ Assembler les pièces ⑫ et ⑪ tel qu'illustré ci-dessous.

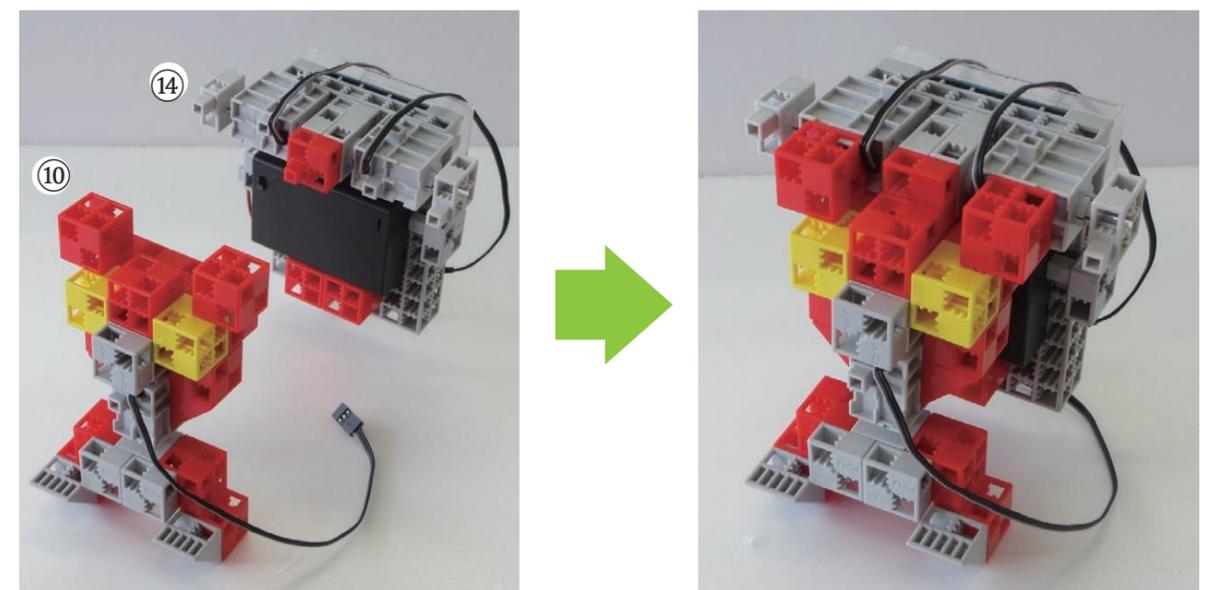


⑭ Ajouter le boîtier de la batterie à la pièce ⑬.

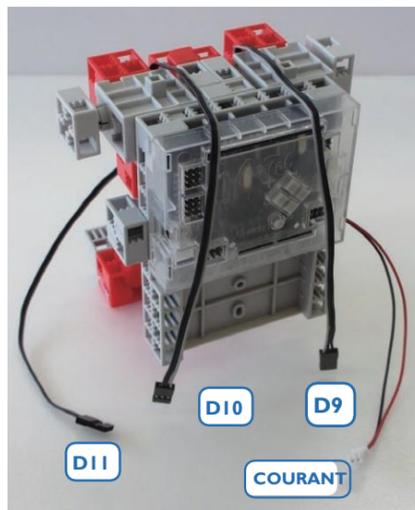
Le commutateur doit se trouver de ce côté.



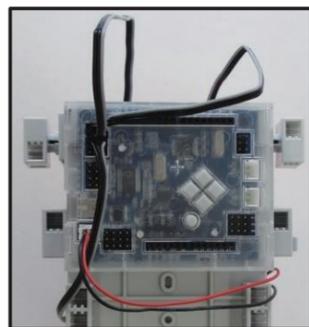
⑮ Assembler les pièces ⑭ et ⑩ tel qu'illustré ci-dessous.



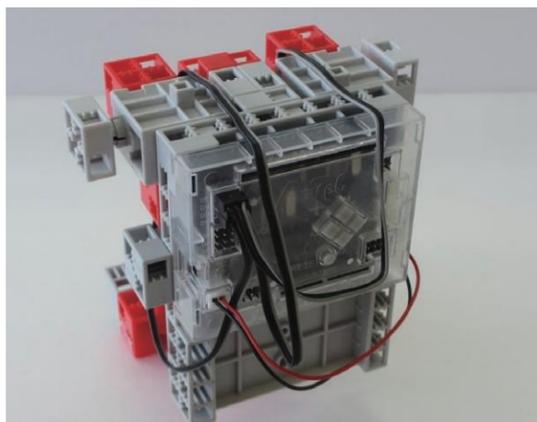
⑩ Brancher les câbles au circuit électrique.



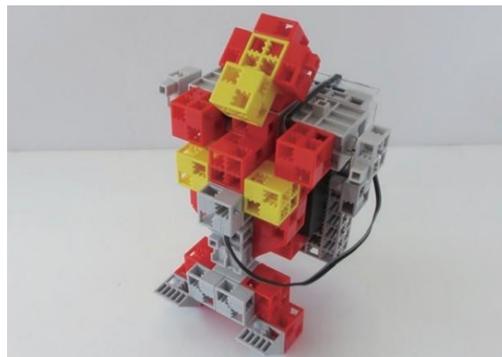
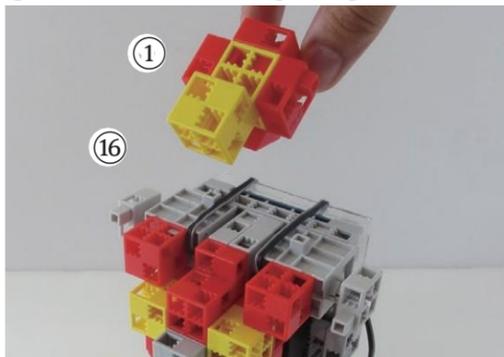
- Servomoteur bras droit → D9
- Servomoteur bras gauche → D10
- Servomoteur poitrine → D11
- Boîtier de la batterie → COURANT



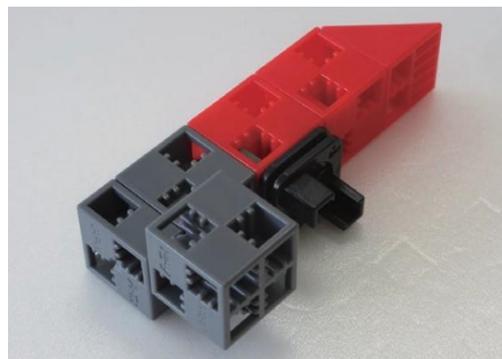
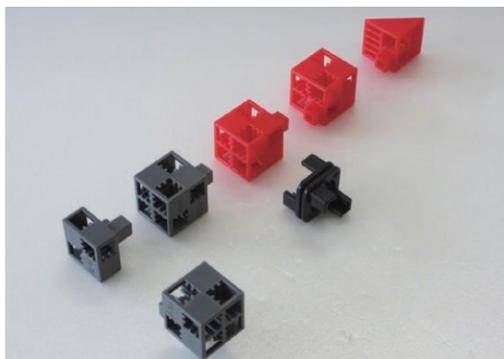
Les câbles gris du servomoteur doivent pointer dans la direction indiquée sur l'illustration.



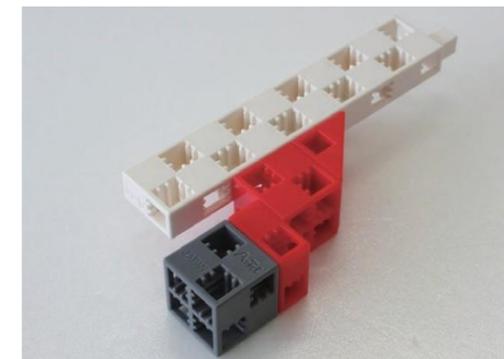
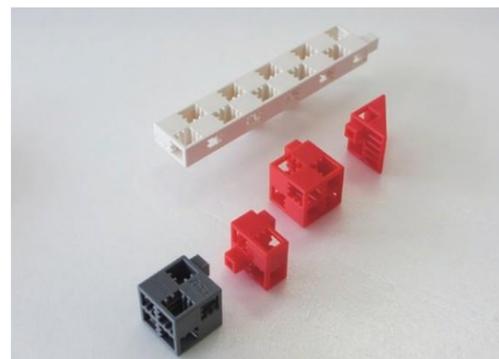
⑪ Ajouter les pièces ① et ⑩ tel qu'illustré ci-dessous.



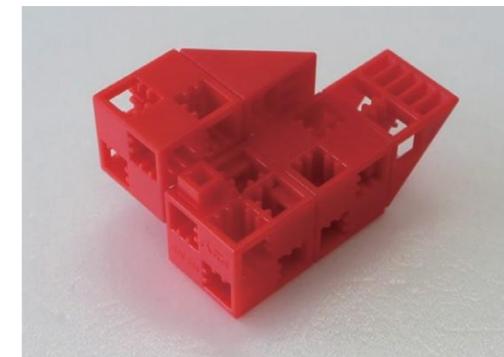
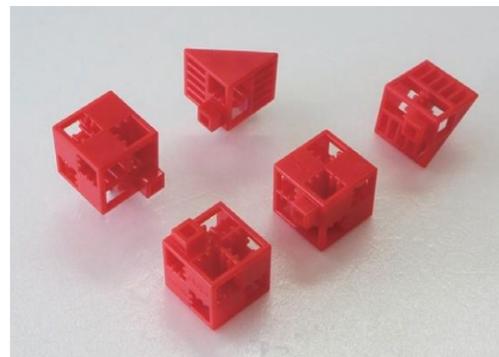
⑫ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



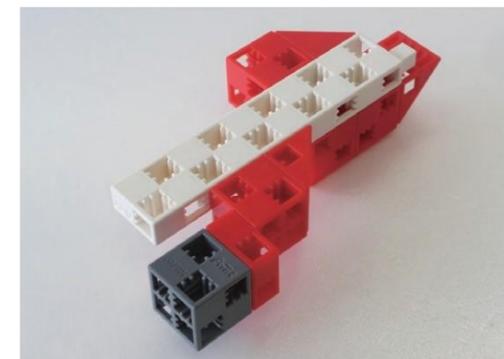
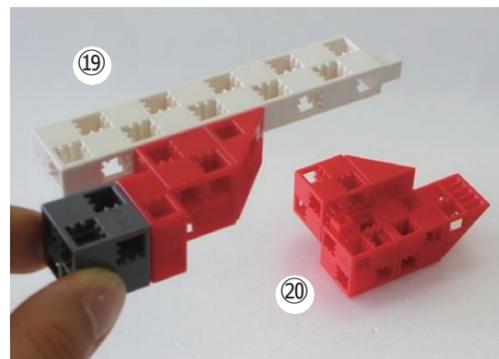
⑬ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



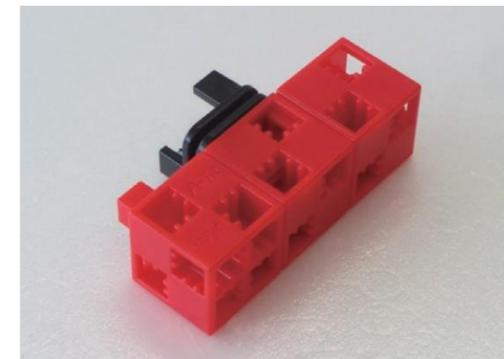
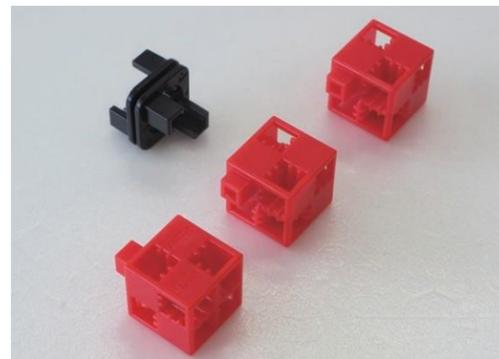
⑭ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



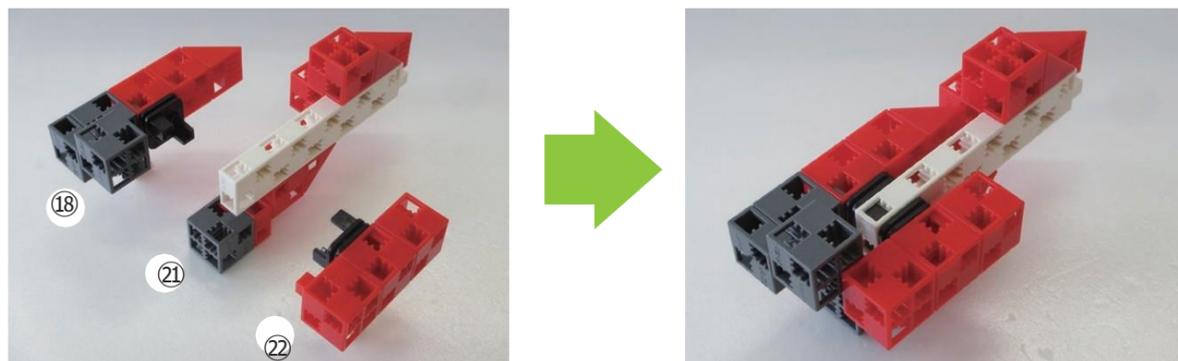
⑮ Assembler les pièces ⑬ et ⑭ tel qu'illustré ci-dessous.



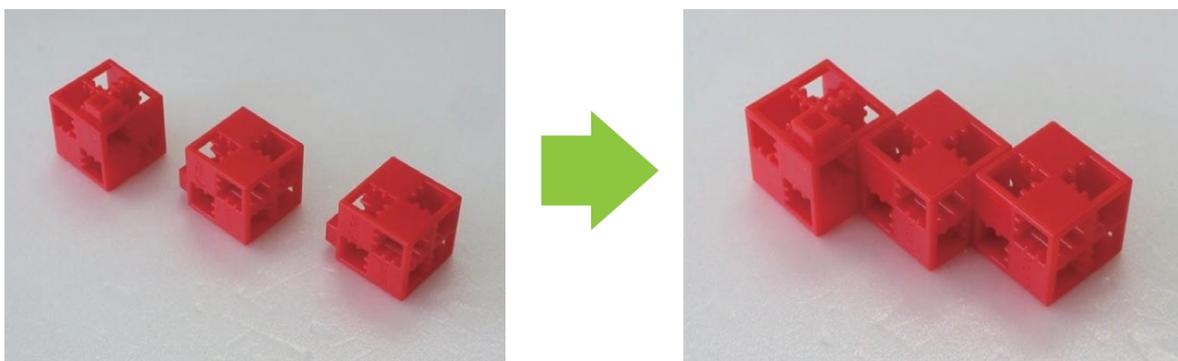
⑯ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



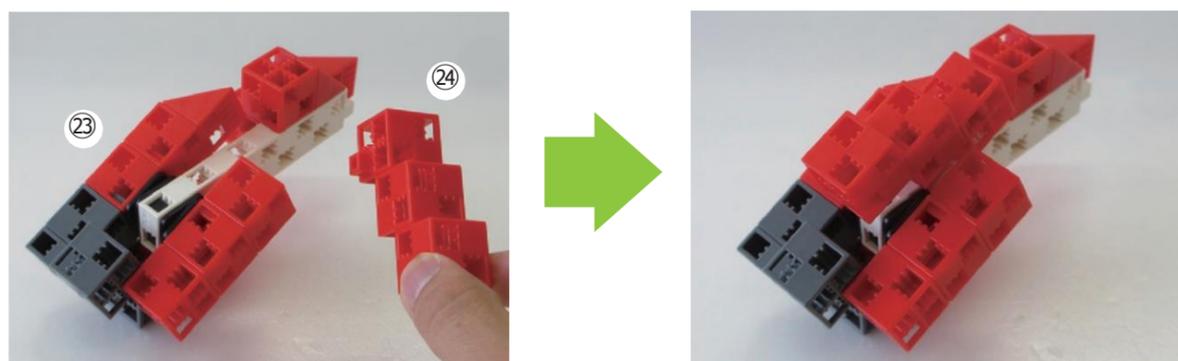
②③ Assembler les pièces ①⑧, ②① et ②② tel qu'illustré ci-dessous.



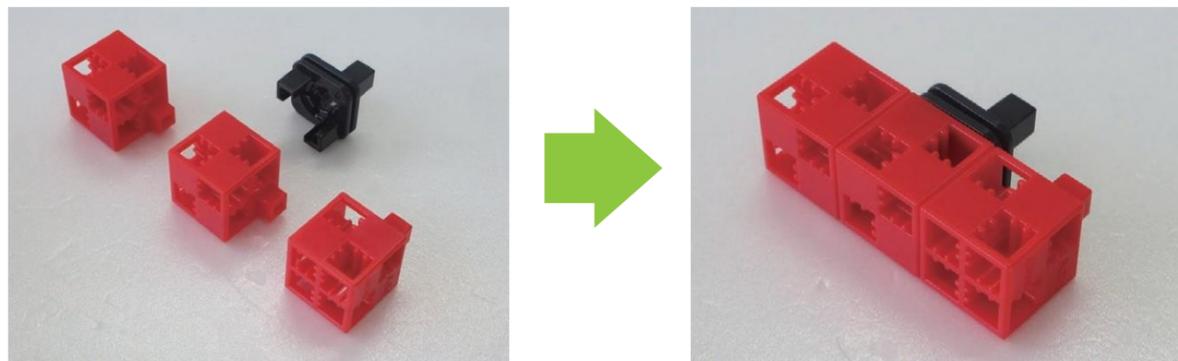
②④ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



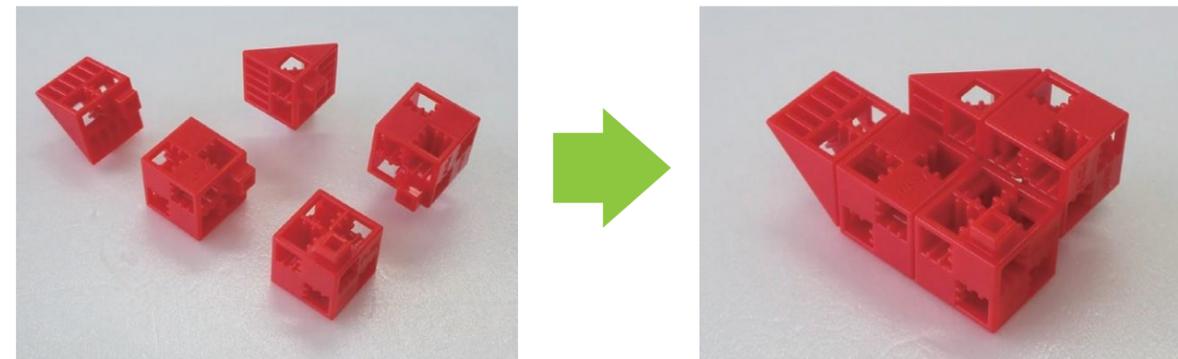
②⑤ Assembler les pièces ②③ et ②④ tel qu'illustré ci-dessous.



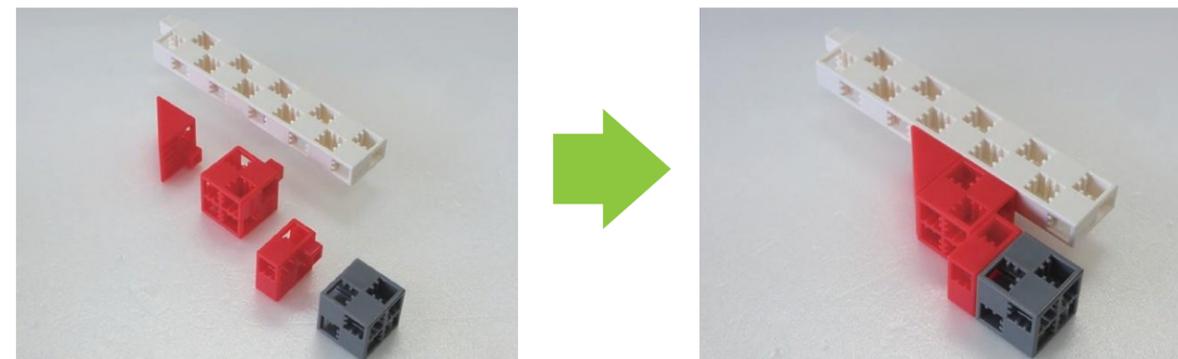
②⑥ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



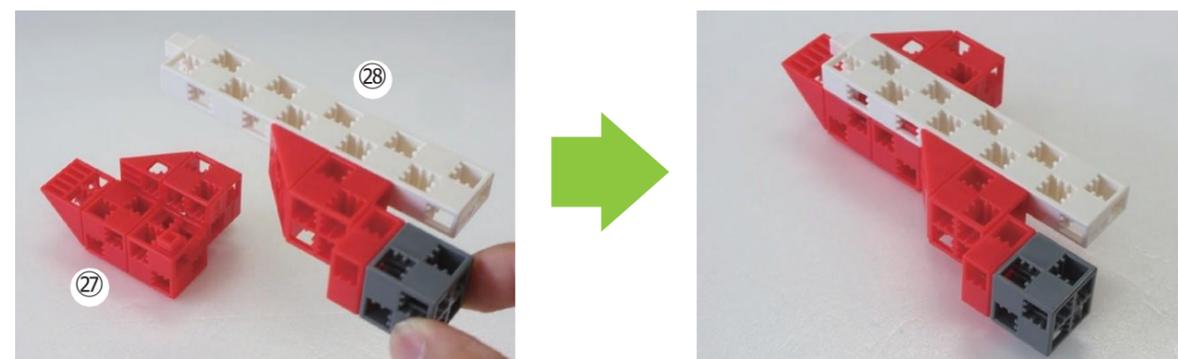
②⑦ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



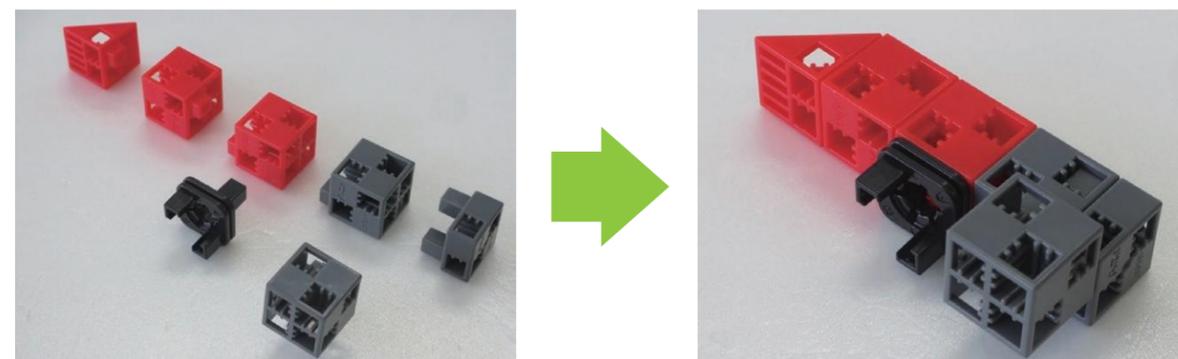
②⑧ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



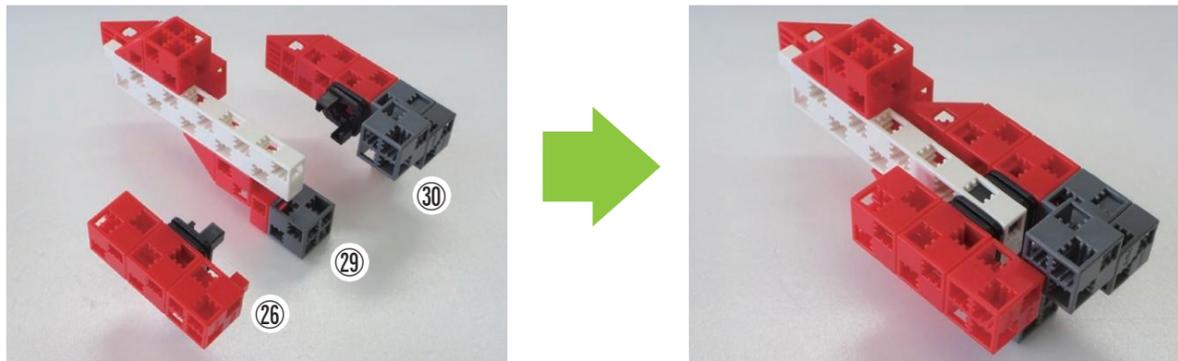
②⑨ Assembler les pièces ②⑦ et ②⑧ tel qu'illustré ci-dessous.



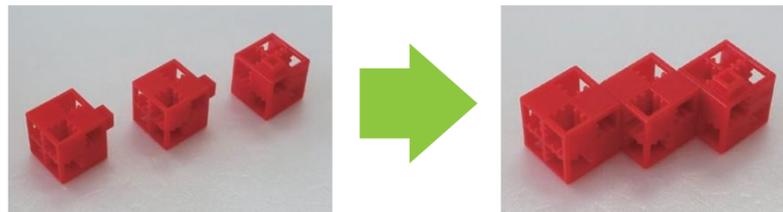
③① Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



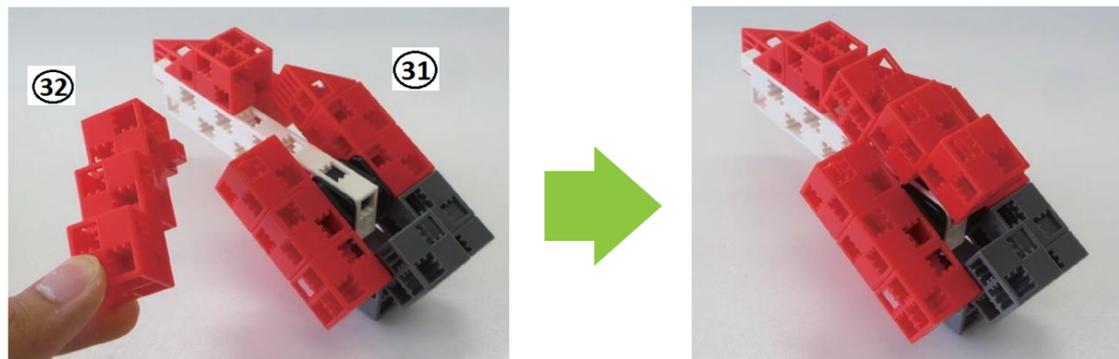
③① Assembler les pièces ②⑥ , ②⑨ et ③① tel qu'illustré ci-dessous.



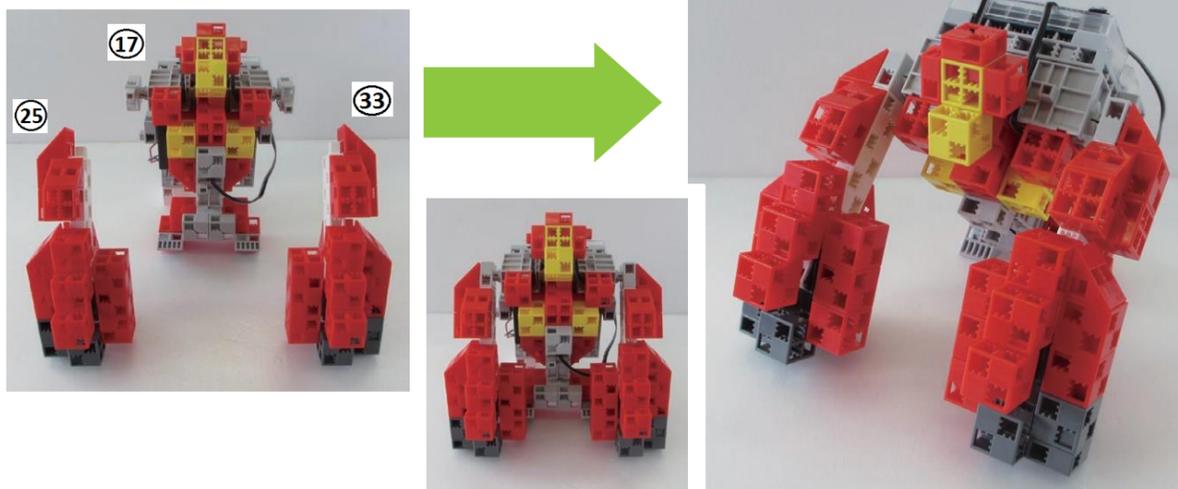
③② Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



③③ Assembler les pièces ③① et ③② tel qu'illustré ci-dessous.



③④ Assembler les pièces ①⑦ , ②⑤ et ③③ tel qu'illustré ci-dessous.

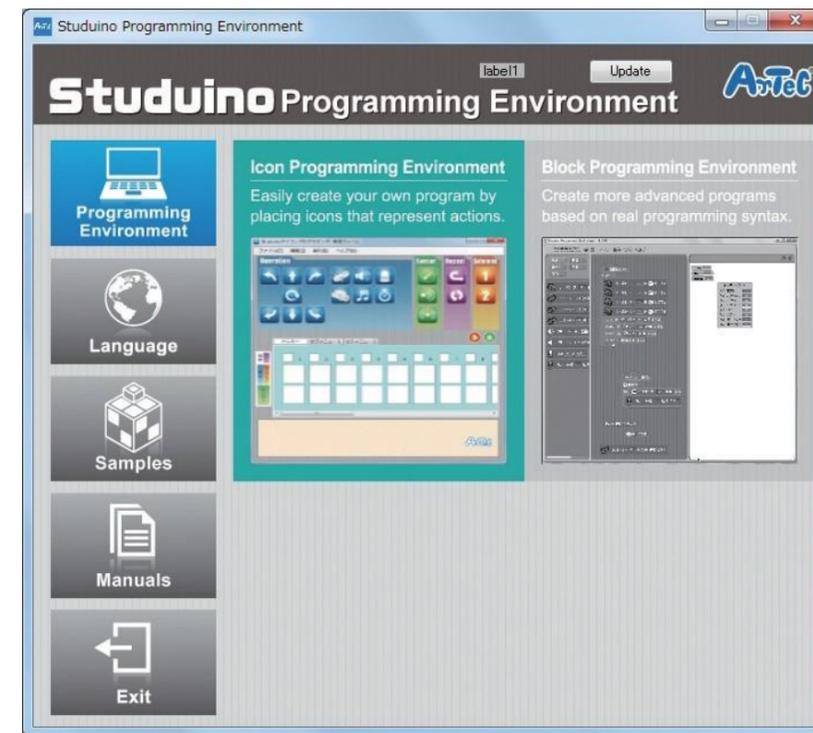


[Programmer votre robot]

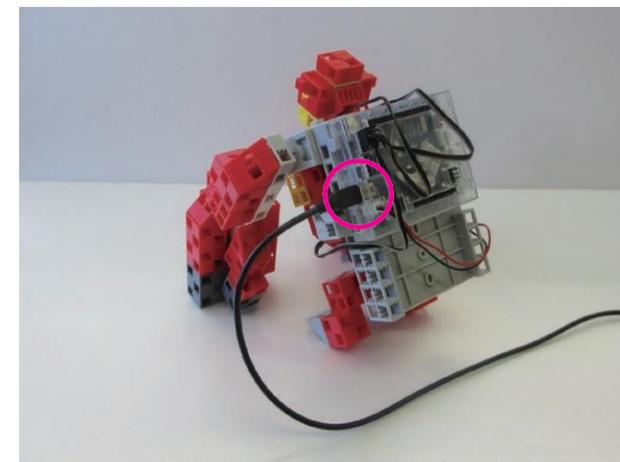
Télécharger votre logiciel de programmation sur la page d'accueil d'Artec - <https://www.ecolerobots.fr/stduino/>

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

Choisir l'Icon **Programming Environment**.

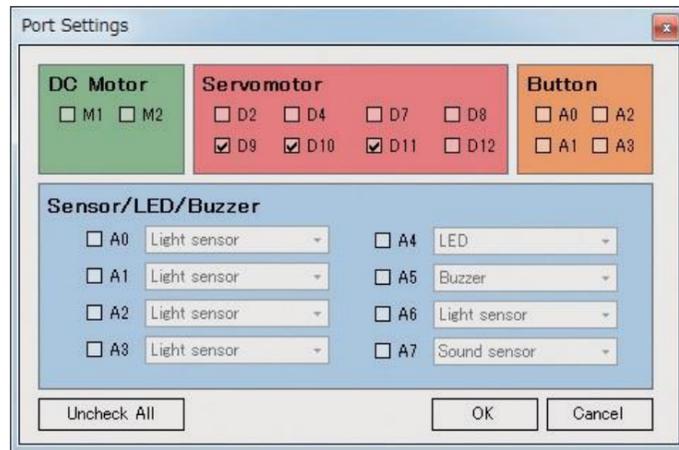


② Utiliser un câble USB pour raccorder votre circuit électrique à votre ordinateur.



③ Choisir la configuration des ports.

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

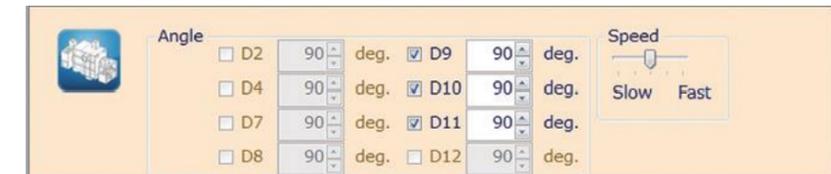


④ Placer les icônes illustrées ci-dessous.



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

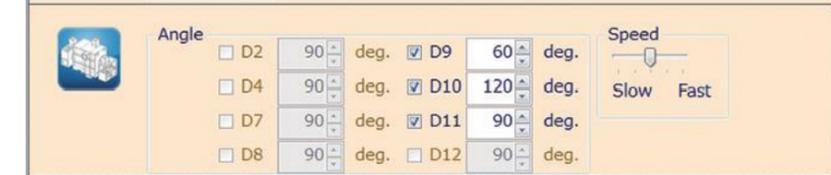
1



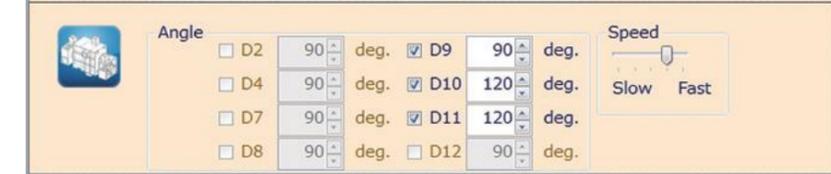
2



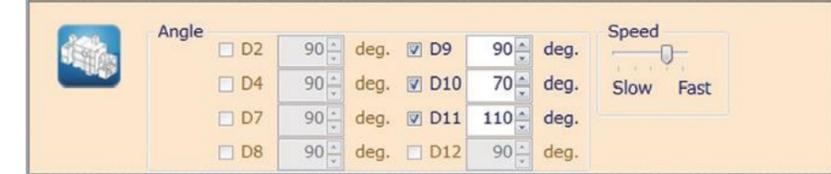
3



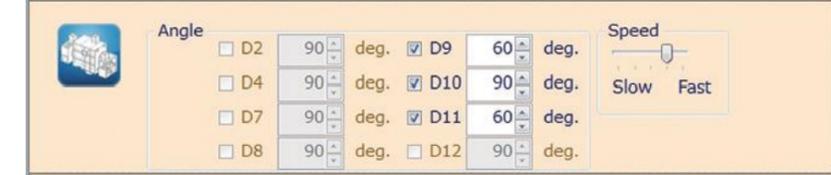
4



5



6



7



- 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.