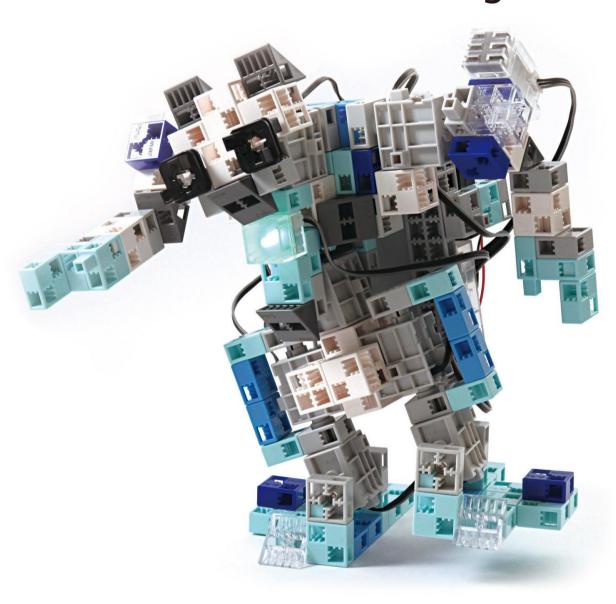
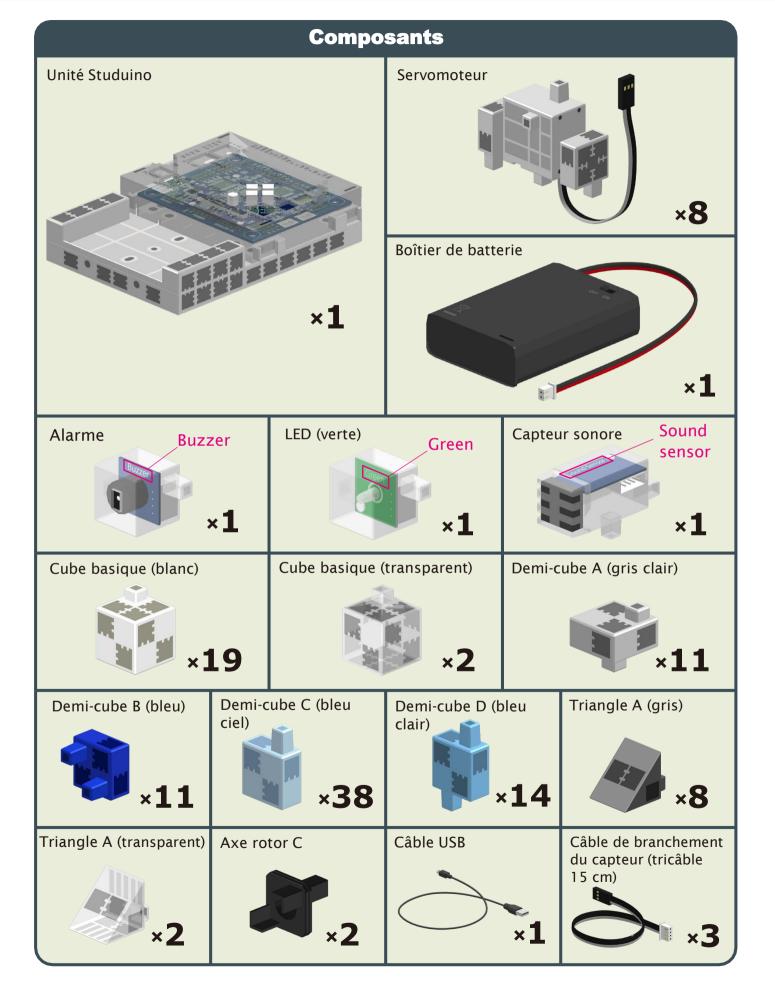




# Robot marcheur Manuel de montage





#### Consignes de montage - Vignettes

**D11** 

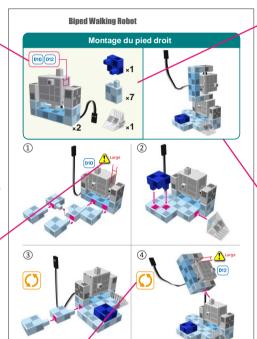
Désigne la référence de vignette pour chaque servomoteur. Utiliser le moteur portant la référence de vignette correcte.



Indique les conseils ou les avertissements pour un élément spécifique.



Indique lorsque le sens d'un composant doit être modifié pour le montage.



**×1** 

Désigne les pièces nécessaires au montage. Désigne le nombre de pièces nécessaires au montage.



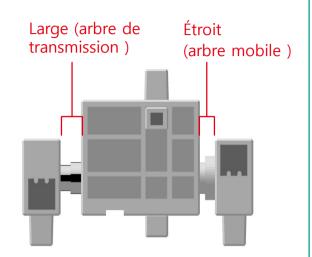
Montre une photo du produit entièrement construit.

#### 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 <a href="https://www.ecolerobots.fr/studuino/">https://www.ecolerobots.fr/studuino/</a>) 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.

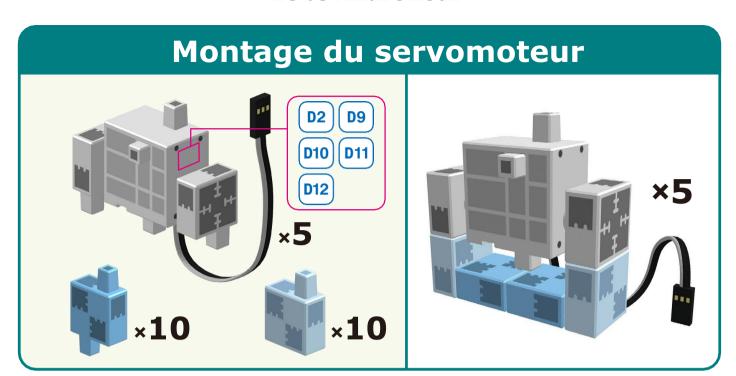
★ Ne changez pas le connecteur ou le servomoteur après l'étalonnage. Chaque étalonnage est propre au servomoteur qui le subit.

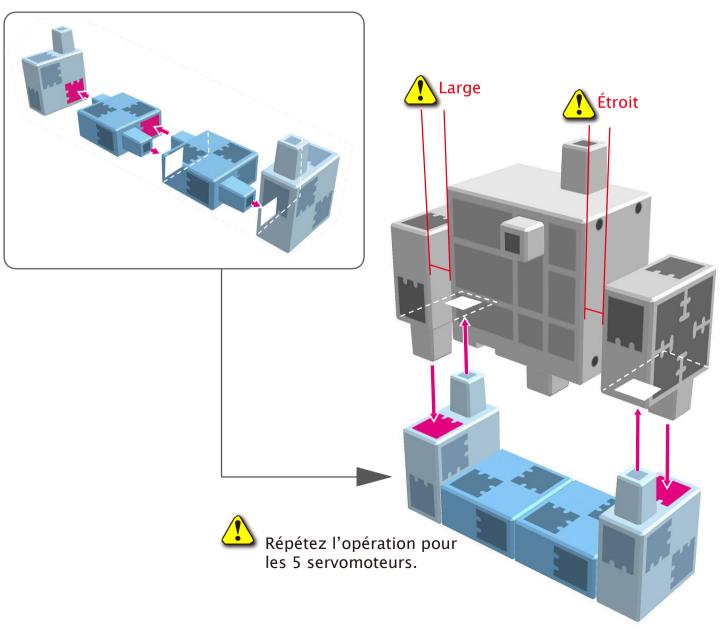
#### Apposer les vignettes de référence

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

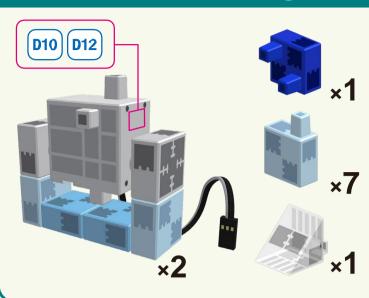


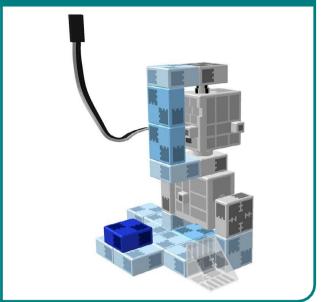


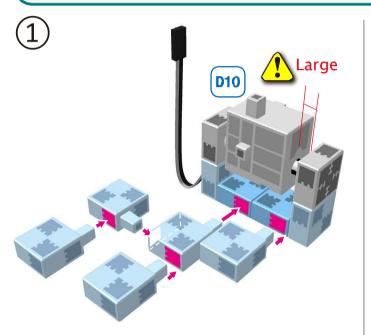


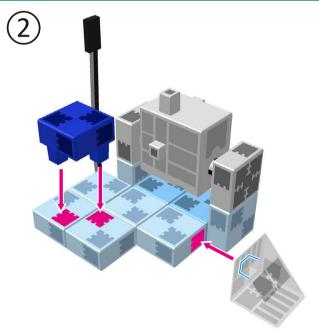


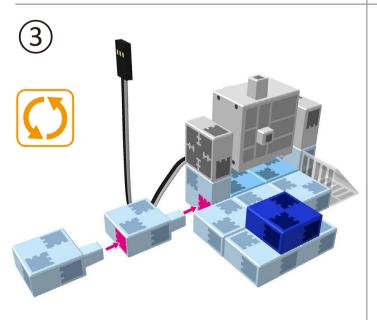
# Montage du pied droit

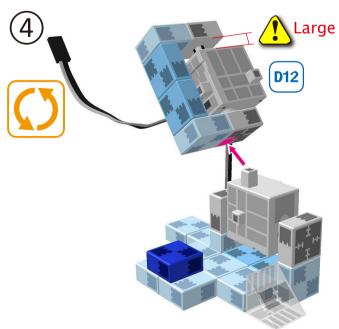




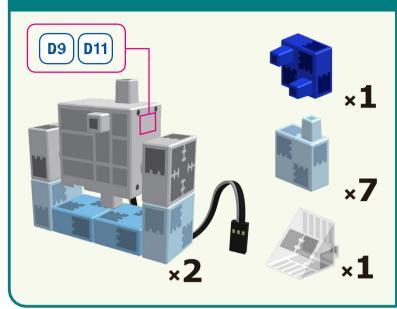




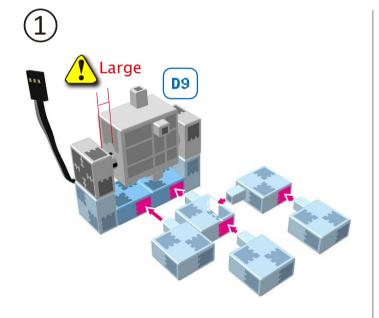


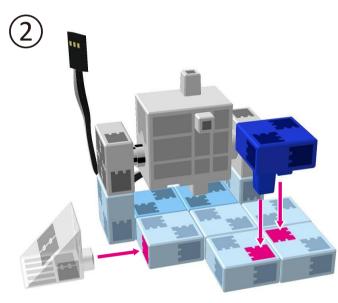


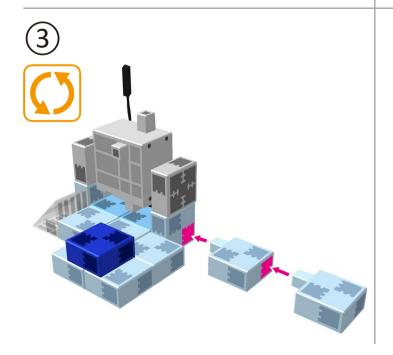
# Montage du pied gauche

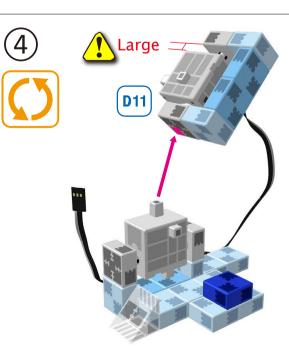




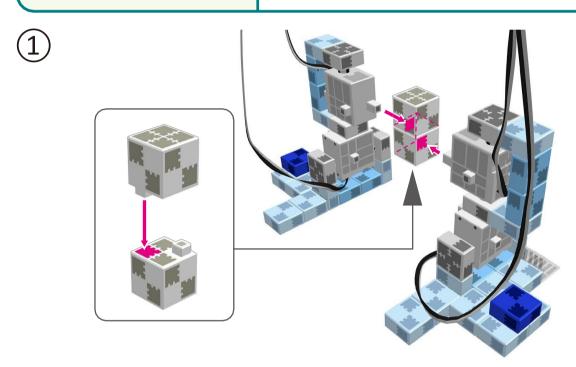


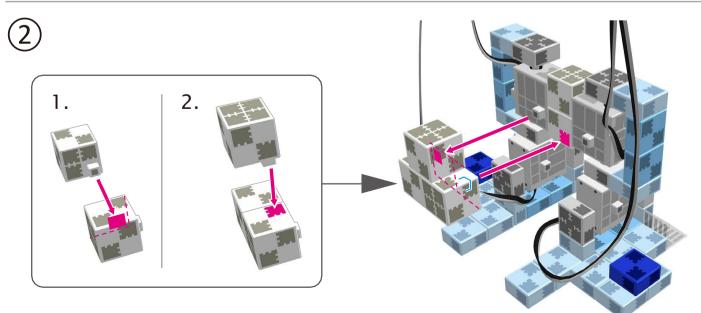


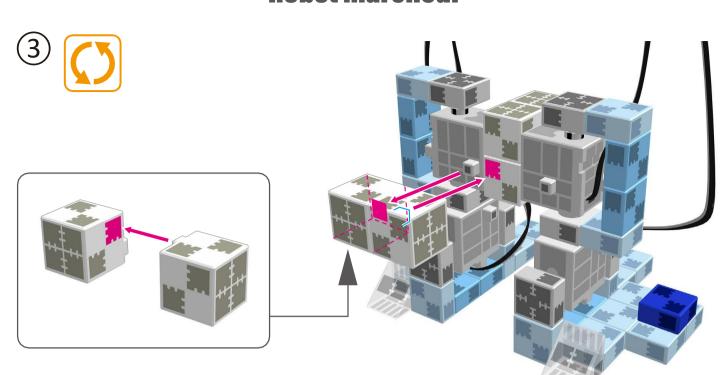


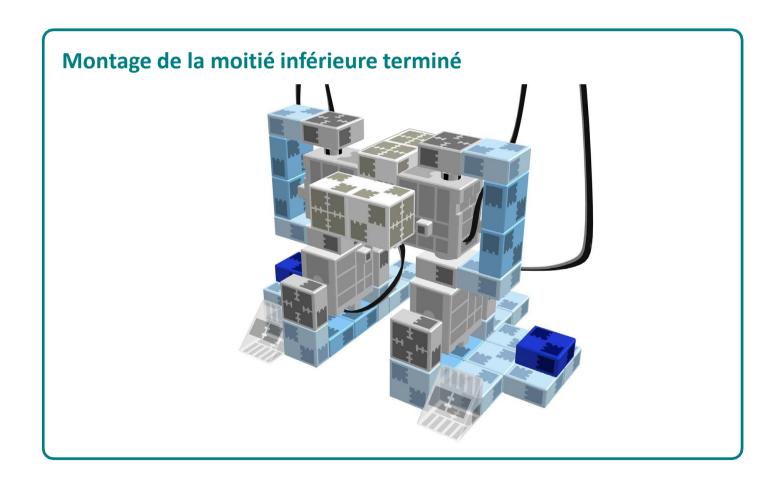




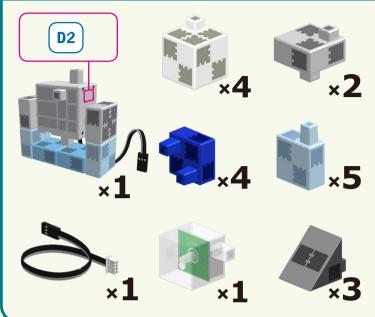




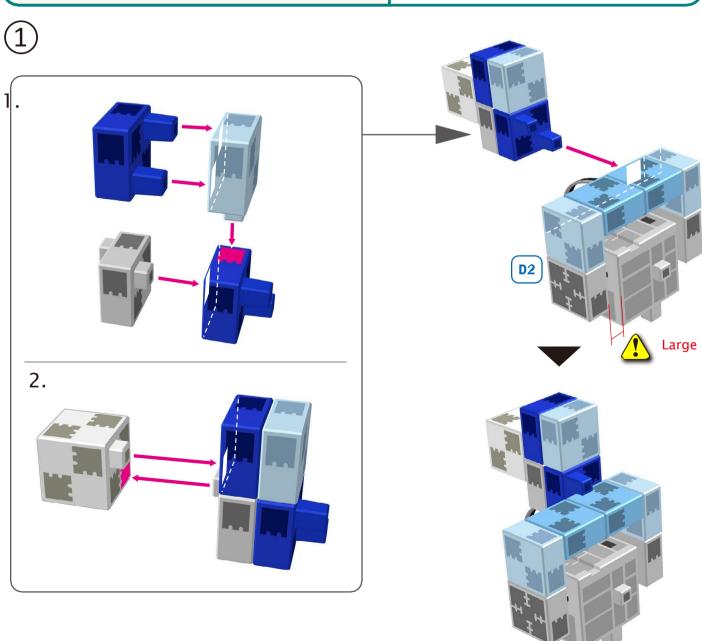


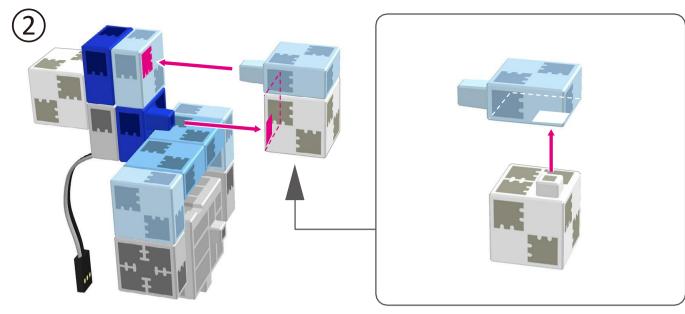


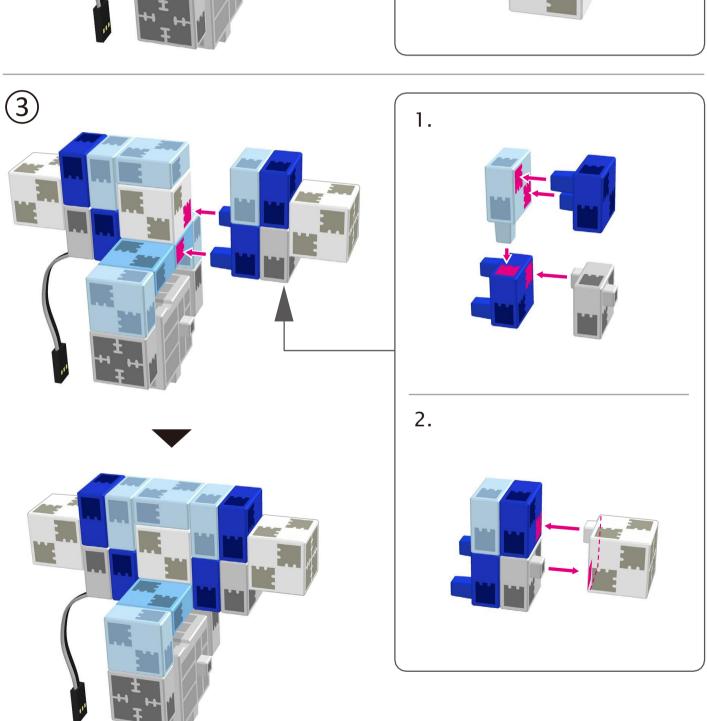
# Montage de la partie supérieure (torse)

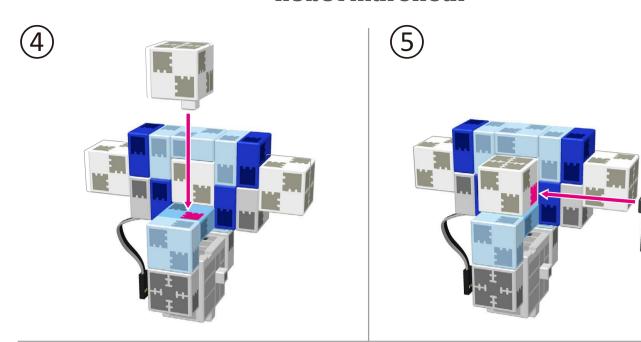


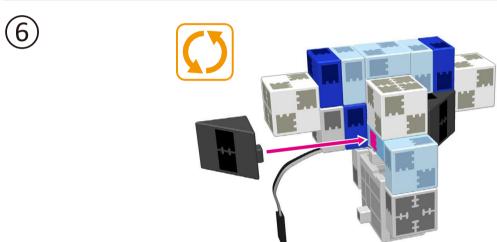


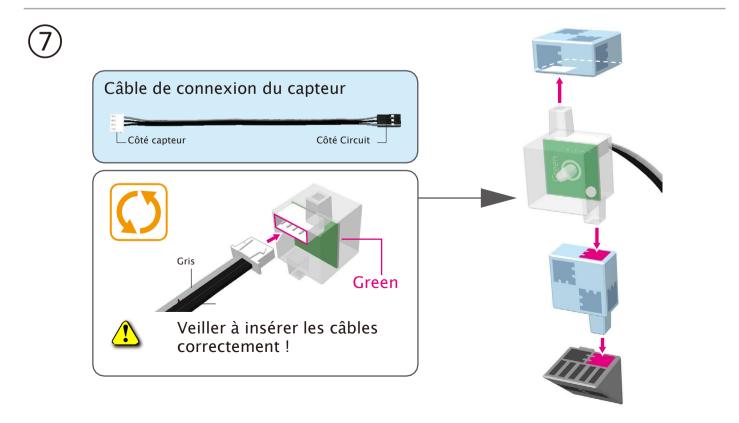




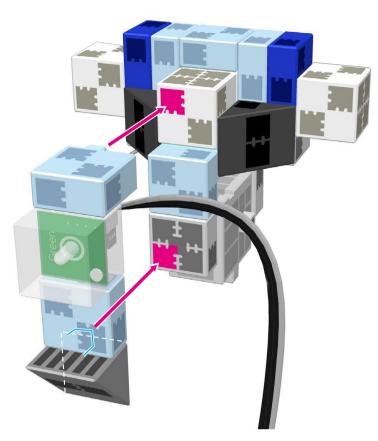


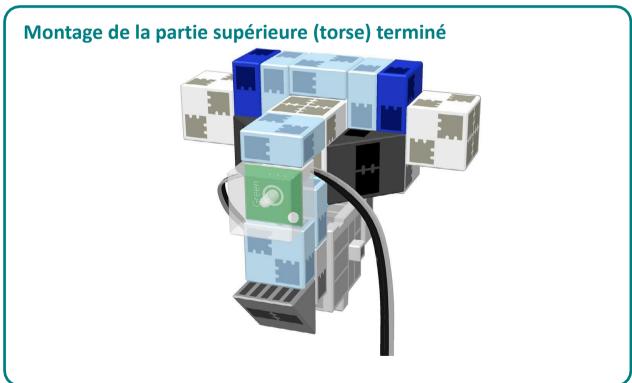




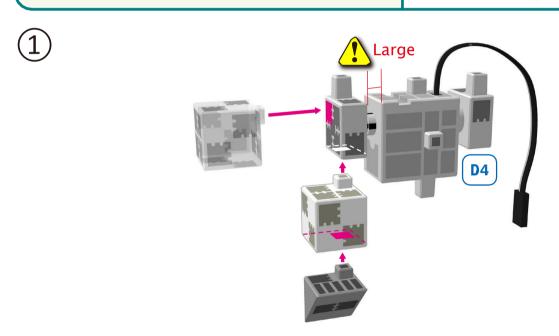


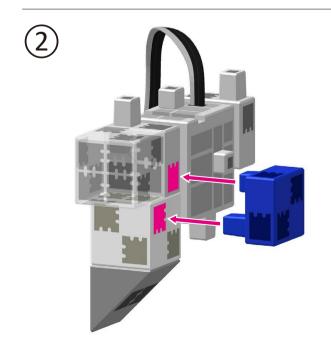


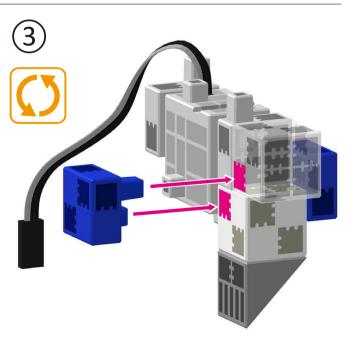


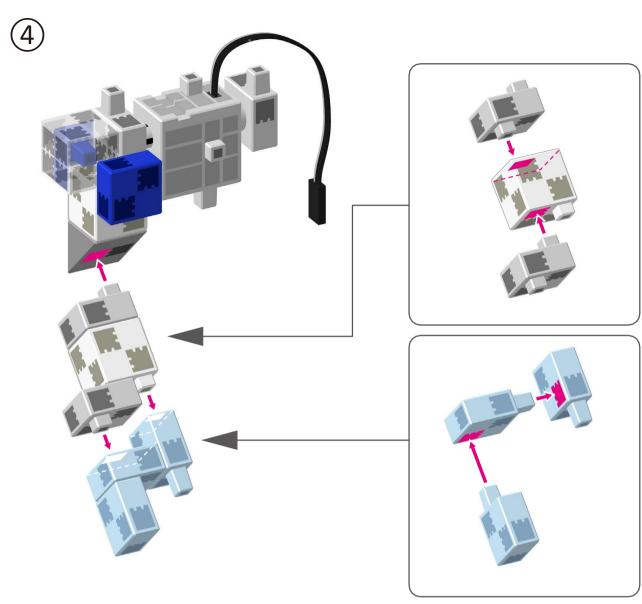


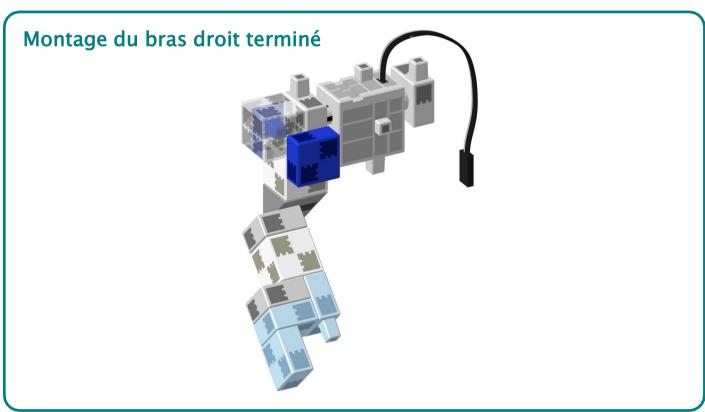
# 



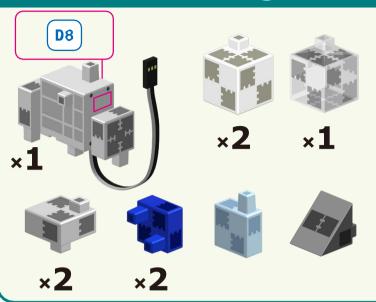


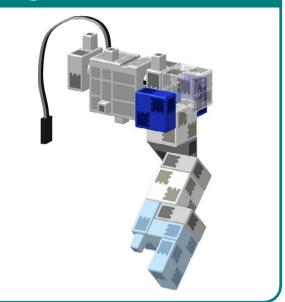




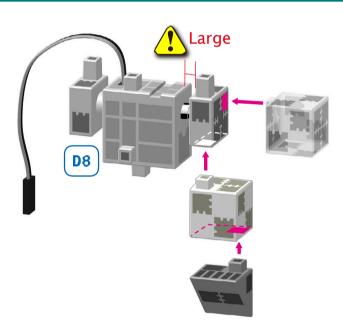


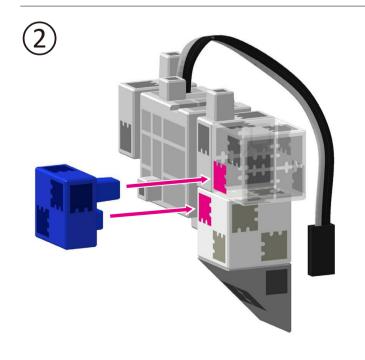
# Montage du bras gauche

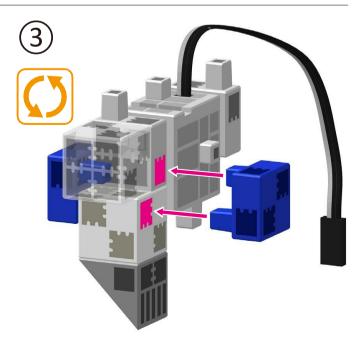


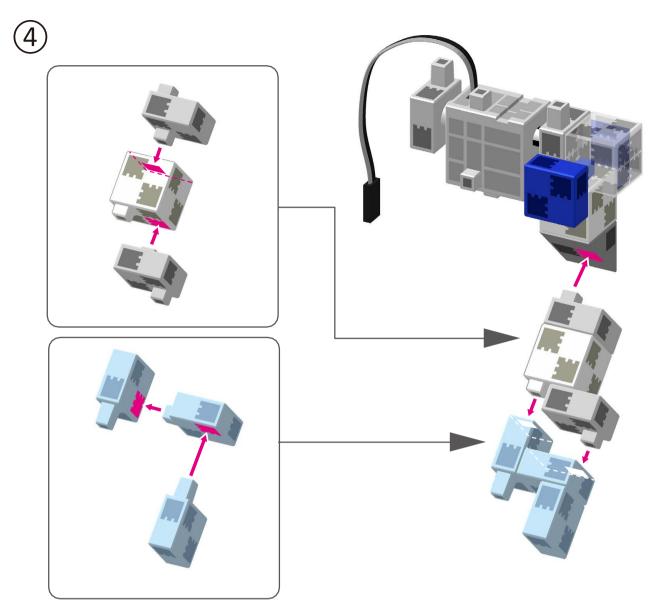


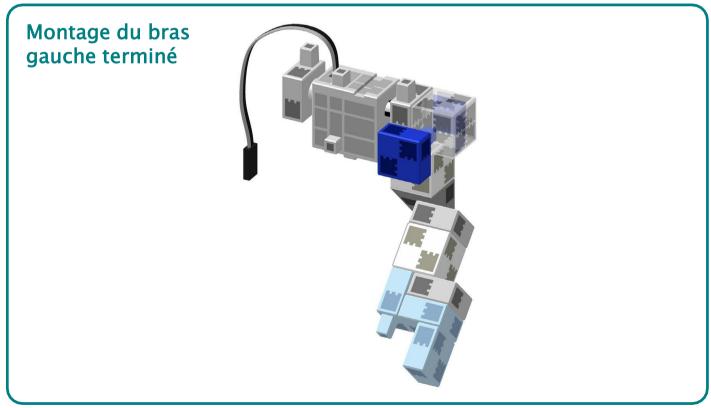
1



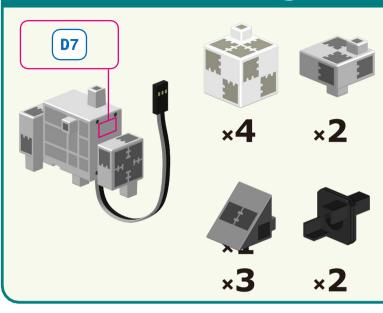


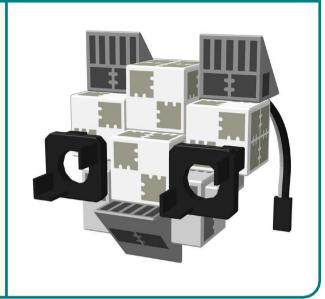




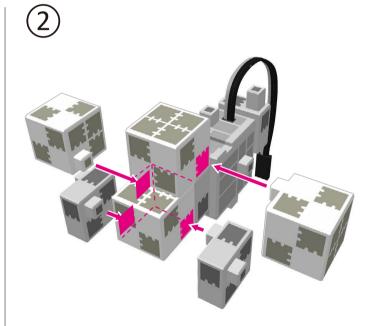


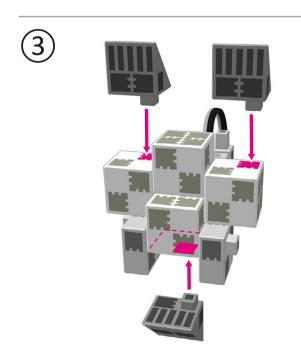
# Montage de la tête

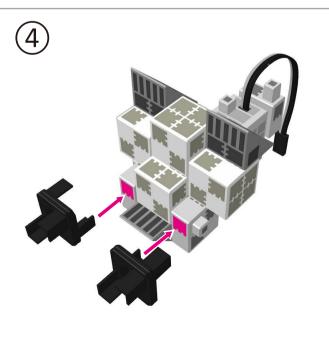




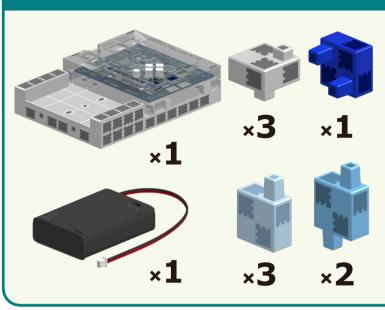
1 D7 Large

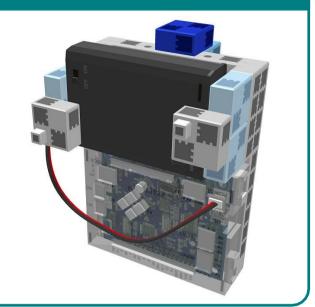


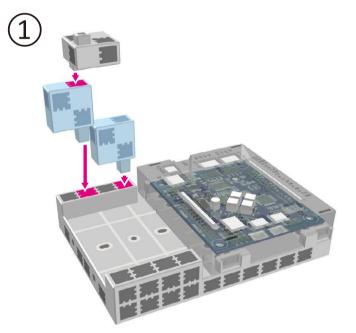


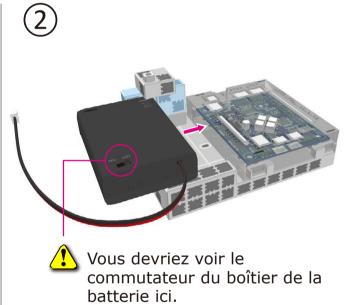


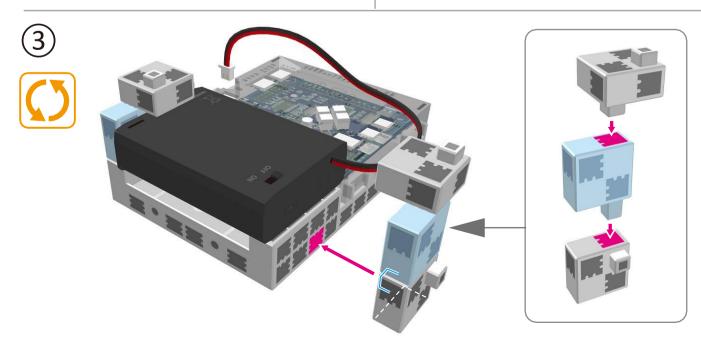




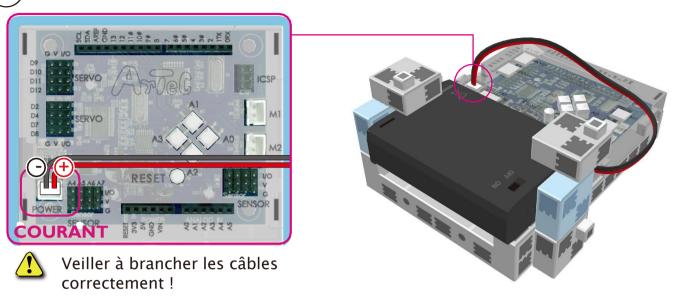




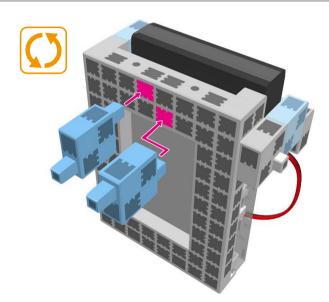




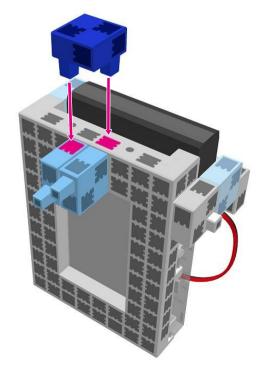
4 Brancher le câble du boîtier de la batterie aux broches d'ALIMENTATION du circuit.

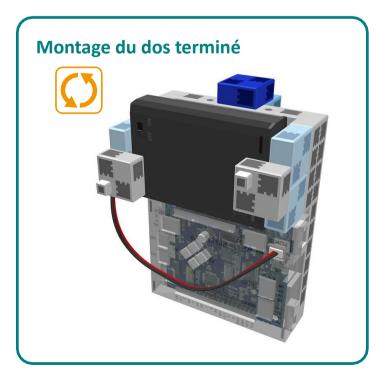




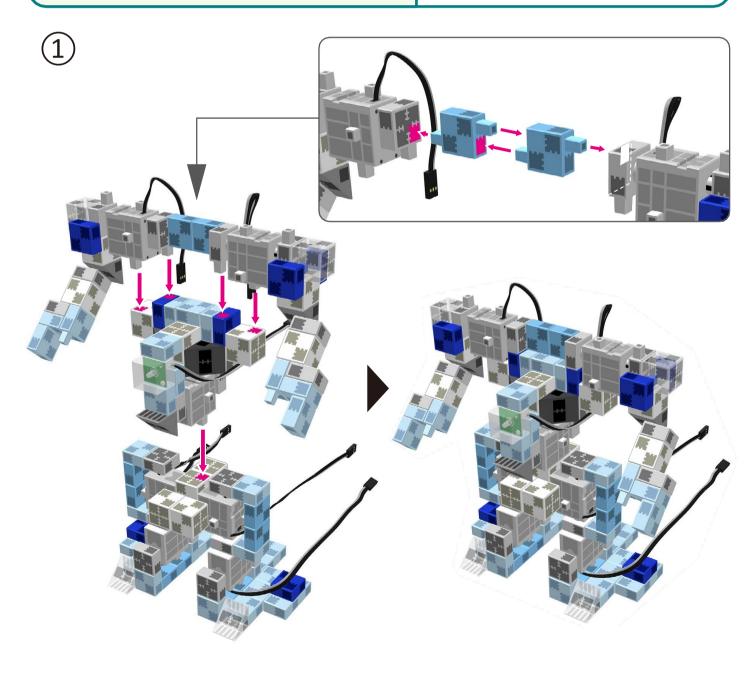


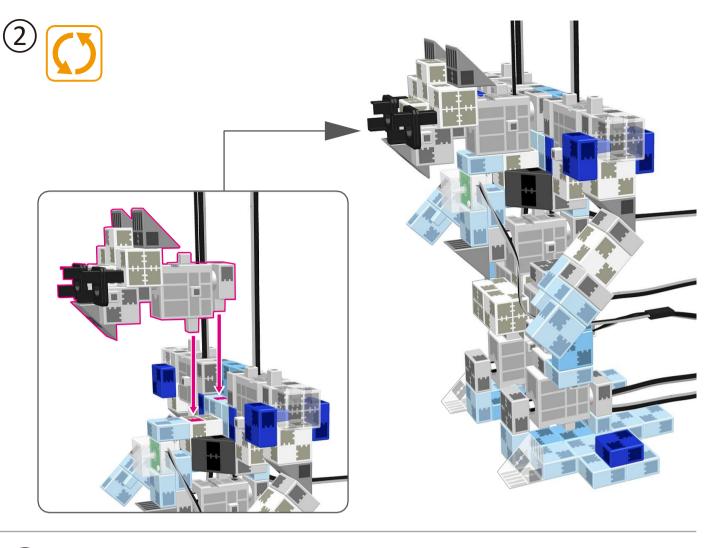


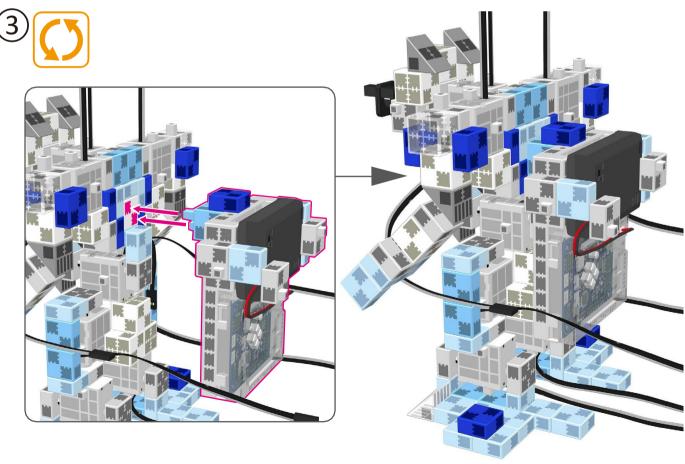


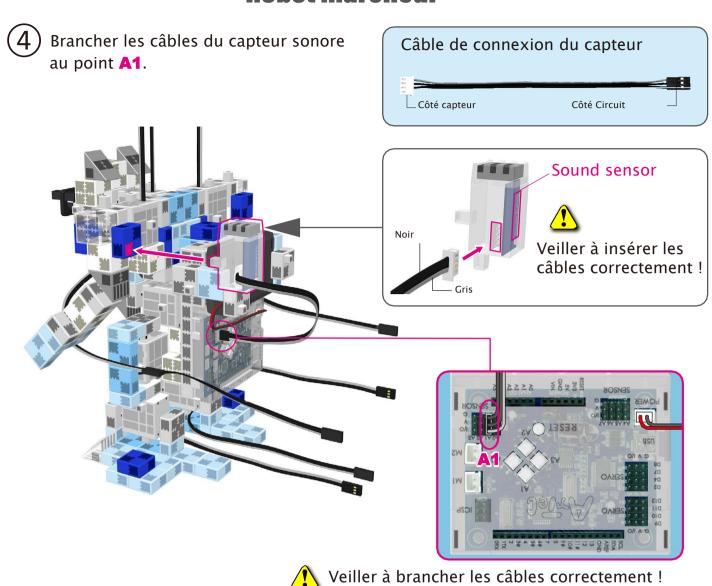


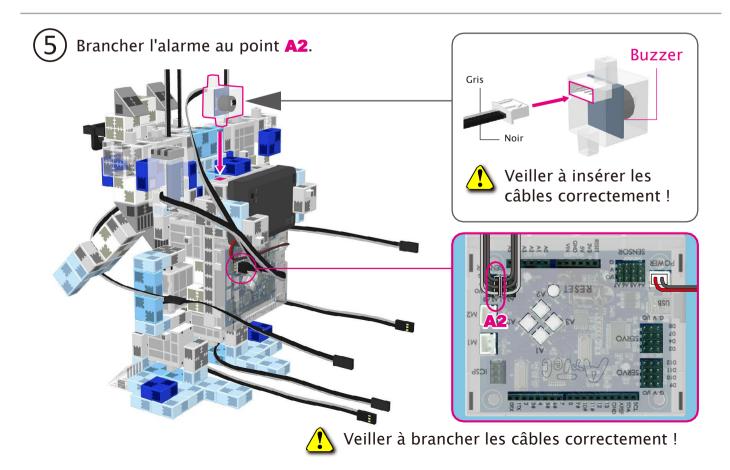
# Montage du corps terminé ×1 ×2 ×1 ×2 ×2

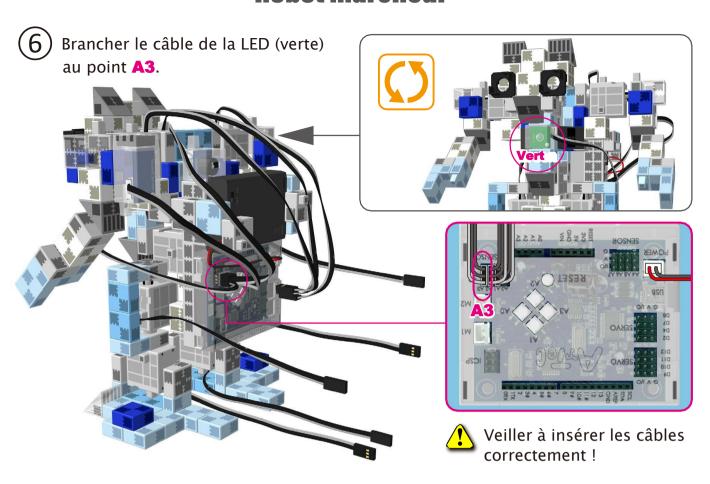




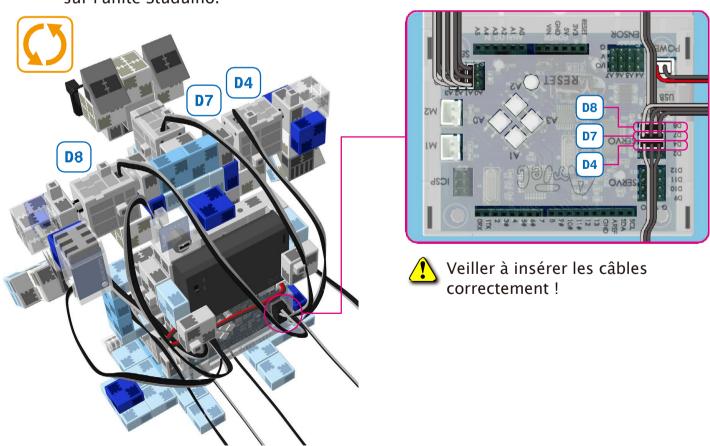




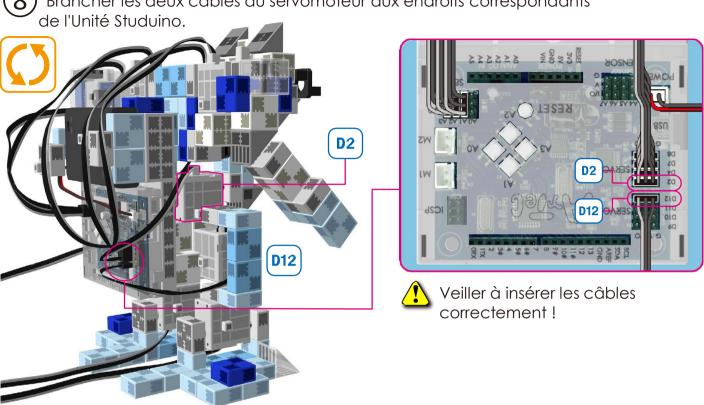




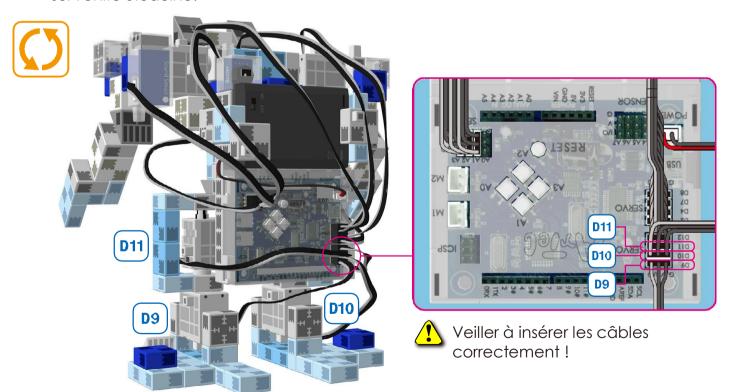
Brancher les trois câbles du servomoteur aux endroits correspondants sur l'unité Studuino.



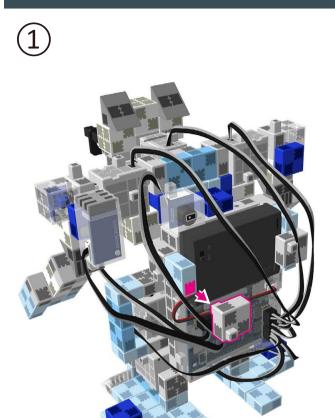
Brancher les deux câbles du servomoteur aux endroits correspondants



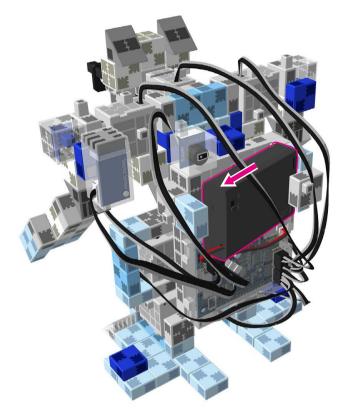
Brancher les trois câbles du servomoteur aux endroits correspondants sur l'unité Studuino.



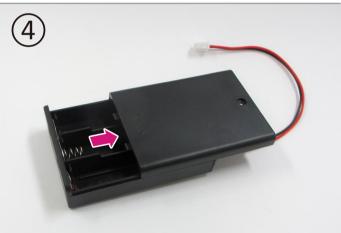
#### Replacer les batteries.

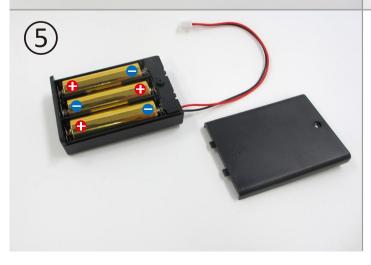












Utiliser un tournevis (Phillips #1) pour ouvrir.



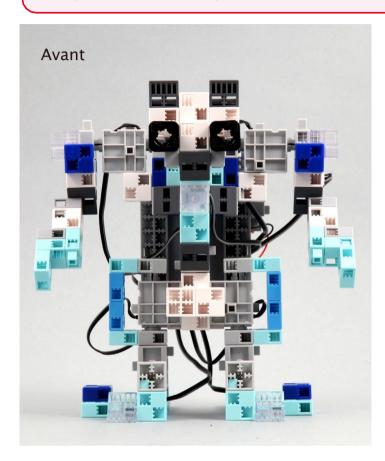
Insérer les batteries en respectant la polarité.

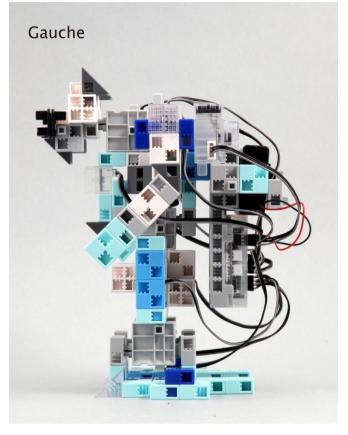
> Remettre le couvercle du boîtier de la batterie en place.

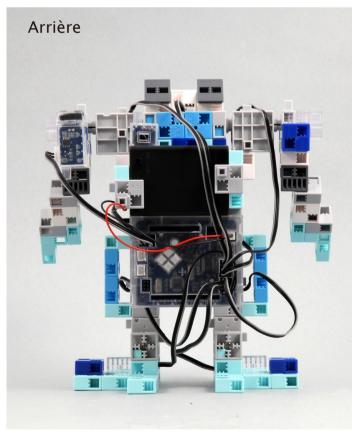
#### Montage du Robot marcheur terminé

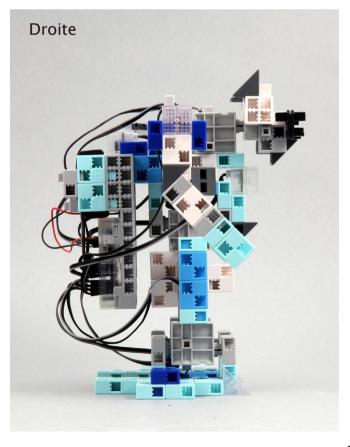
1

Avant d'activer votre robot, vérifier les consignes de montage une nouvelle fois pour être certain qu'il est monté correctement.









#### **Fonctionnement de votre Robot marcheur**

Installer le logiciel depuis le lien URL ci-après pour configurer l'environnement de programmation Studuino.

★ Passer à l'étape 1 une fois l'installation du logiciel terminée.

#### https://www.ecolerobots.fr/studuino/

- Brancher le câble USB à l'ordinateur et l'unité Studuino.

  Voir le point I.3. À propos de Studuino dans le Manuel sur l'environnement de programmation Studuino pour plus de détails.
- Télécharger le fichier du programme **BipedWalkingRobot.ipd** depuis l'URL ciaprès dans la section « **Télécharger les fichiers de programmation** ».

https://www.ecolerobots.fr/robot/robot-marcheur/

3 Ouvrir le fichier téléchargé.

Transférer le programme vers l'unité Studuino en cliquant sur le bouton de transfert .



5 Débrancher le câble USB de l'unité Studuino.

#### Fonctionnement de votre Robot marcheur

6

6) Activer la batterie et votre robot se mettra à marcher.

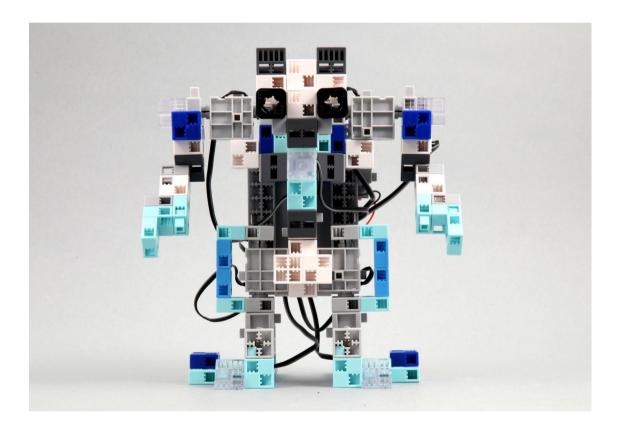


Si votre robot ne se déplace pas tel qu'indiqué sur l'illustration ci-contre, éteindre immédiatement.

Vous risqueriez d'endommager le servomoteur.



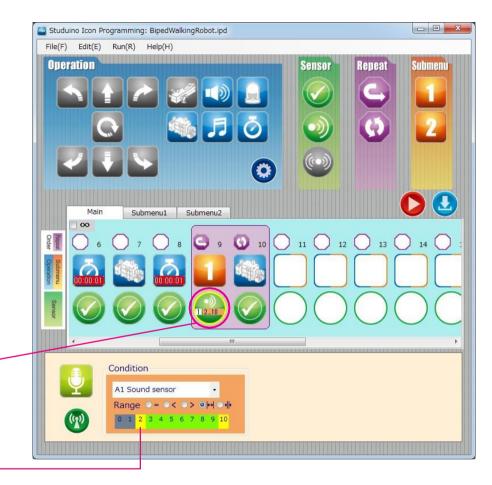
Si votre robot ne bouge pas, il est possible que le servomoteur soit pal positionné ou que les blocs ne soient pas correctement branchés. Relire les consignes de montage et vérifier le montage de votre robot.



Après son dernier mouvement (main droite levée), votre robot commencera à se déplacer dès qu'il entendra un son.

#### Étalonnage des capteurs

Il est possible que certains capteurs ne fonctionnent pas correctement dès la première activation du programme. Si les capteurs ne fonctionnent pas correctement, étalonner les paramètres.



Cliquer sur l'icône représentant le capteur dans la boîte de dialogue et configurer les paramètres.

Glisser la souris vers la gauche ou la droite pour définir les paramètres.

Voir les paragraphes sur l'Icône d'état du capteur au point 4.4. Champ des attributs du Manuel sur l'environnement de programmation de Studuino pour plus de détails.