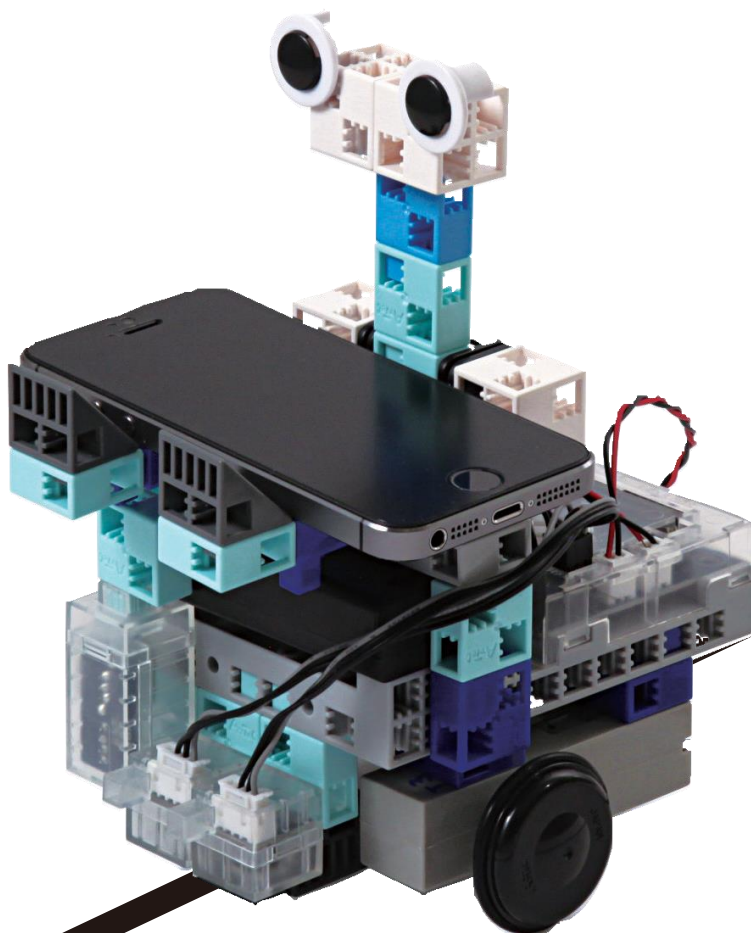


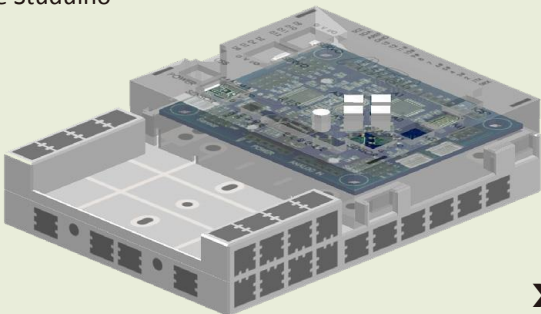
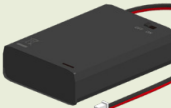


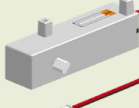



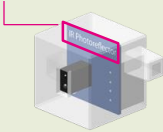
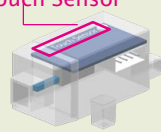
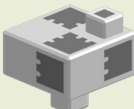








Robot transporteur

Manuel de montage



Robot Transporteur

Composants

Unité Studuino		Boîtier de batterie	Câble USB	
		 x1	 x1	
 x1		Moteur CC	Câble de branchement du capteur (tricâble 15 cm)	
		 x2	 x3	
Capteur infrarouge à réflexion	Capteur de contact	Cube basique (blanc)	Triangle A (gris)	
IR Photorelector	Touch Sensor	 x4	 x4	
 x2	 x1			
Demi-cube A (gris clair)	Demi-cube B (bleu)	Demi-cube C (bleu ciel)	Demi-cube D (bleu clair)	
 x2	 x8	 x19	 x2	
Axe rotor C	Moyeu	Roue	Joint torique	Disque
 x2	 x2	 x2	 x2	 x2

Vignettes des consignes de montage

x1

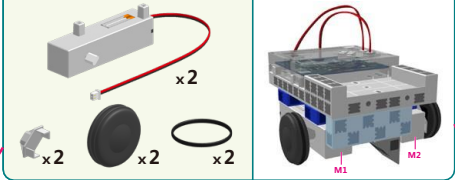
Montre les pièces nécessaires au montage. Indique le nombre de pièces nécessaires au montage.



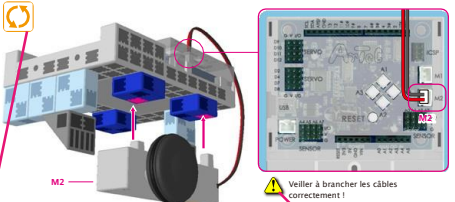
Indique lorsque le sens d'un composant doit être modifié pour le montage.

Transporter

Montage du moteur



① Brancher le moteur en CD monté au point M2.



⚠ Veiller à brancher les câbles correctement !

Glisser le joint torique sur les rainures de la roue.

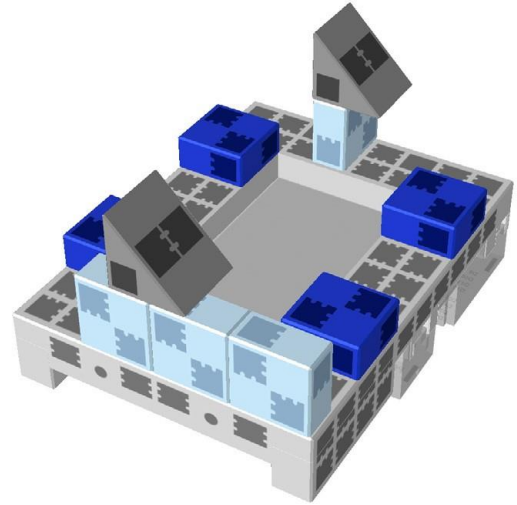
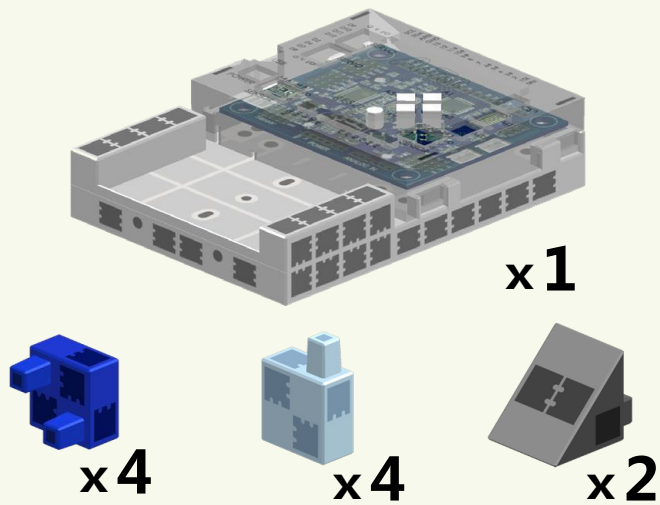
Montre une photo du robot entièrement construit.



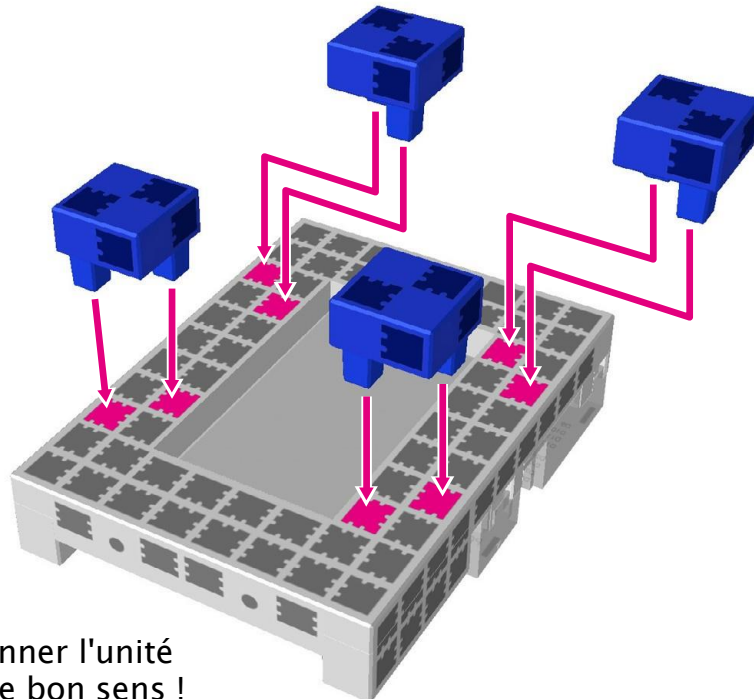
Indique les conseils ou les avertissements pour un élément spécifique.

Robot Transporteur

Montage du corps (partie inférieure)

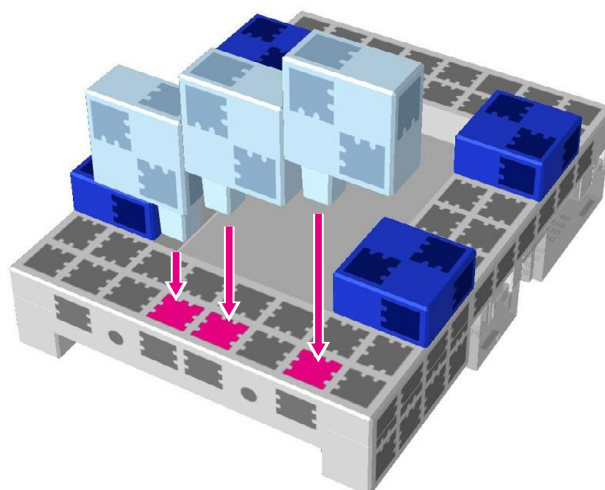


①



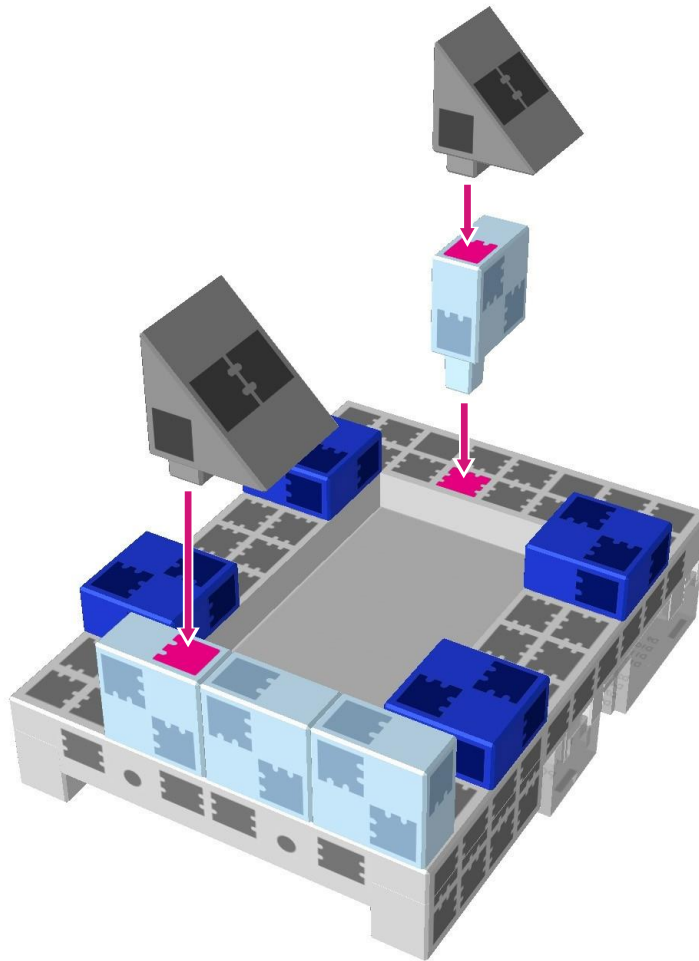
Veiller à positionner l'unité Studuino dans le bon sens !

②

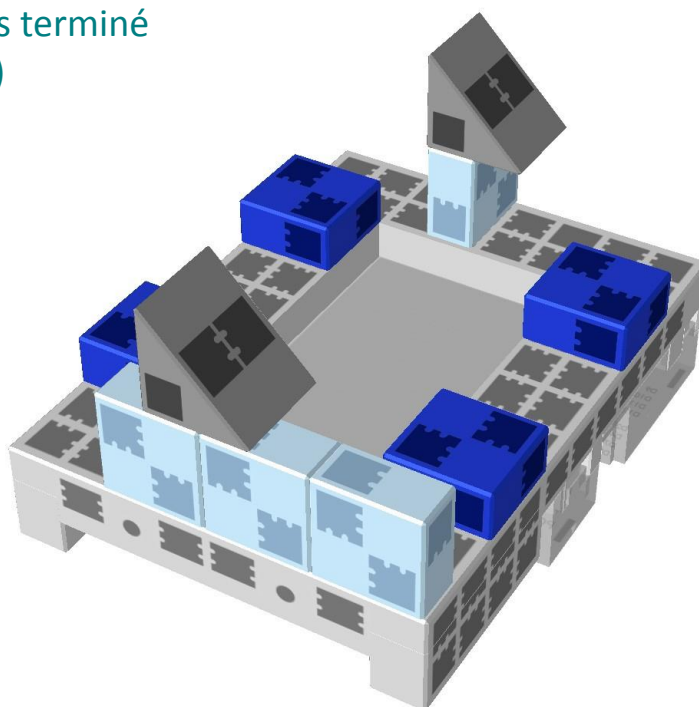


Robot Transporteur

③

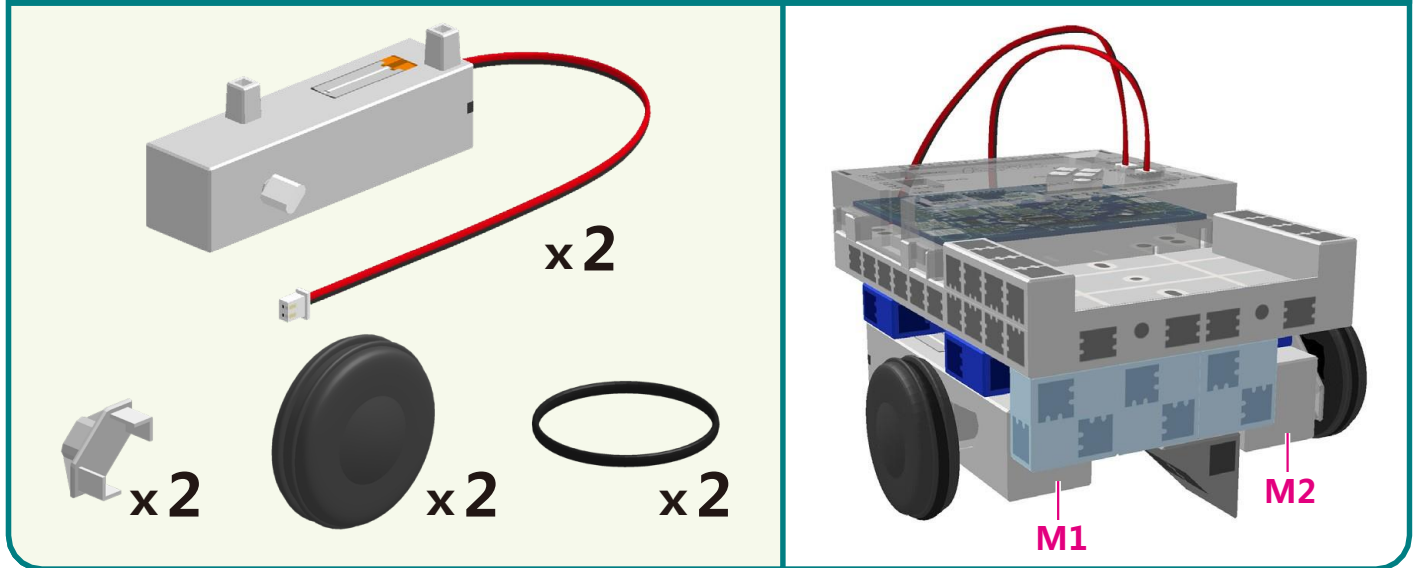


Montage du corps terminé
(partie inférieure)

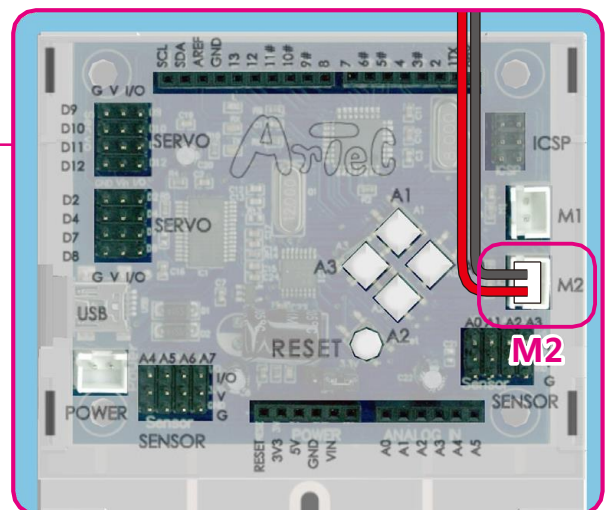
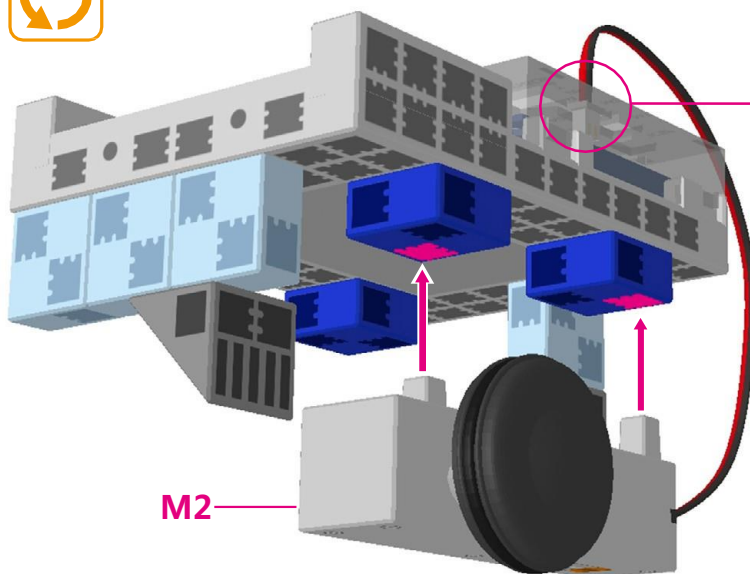


Robot Transporteur

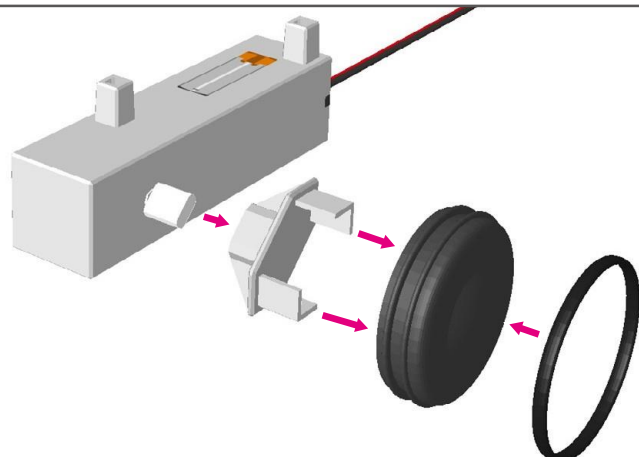
Montage du moteur



- 1 Brancher le moteur CC monté au point **M2**.



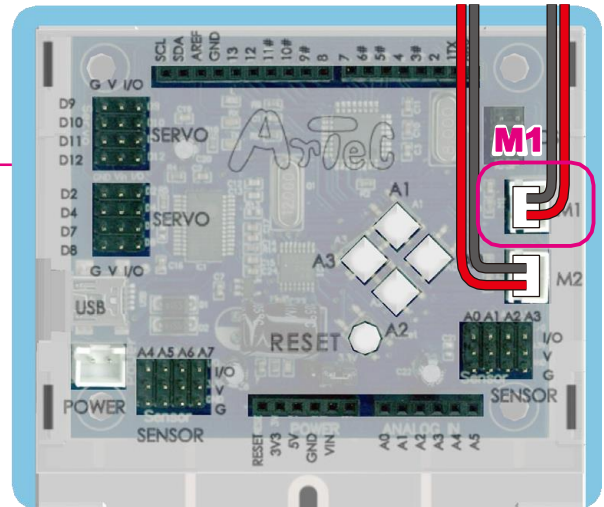
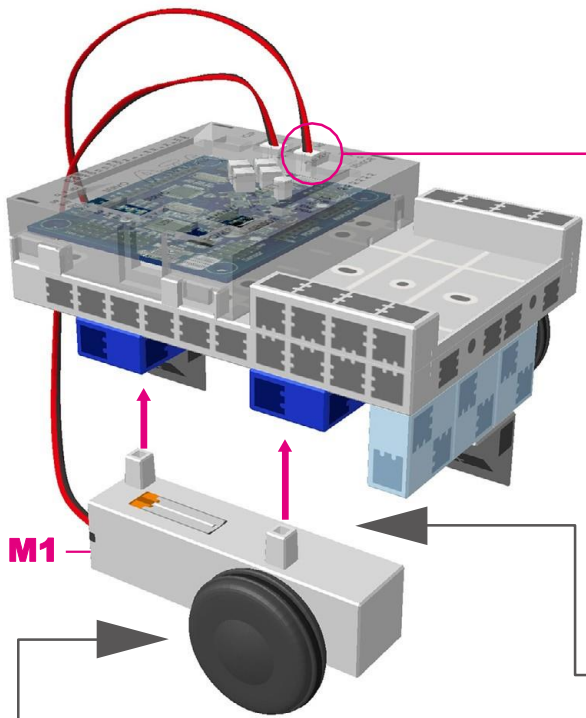
Veiller à brancher les câbles correctement !



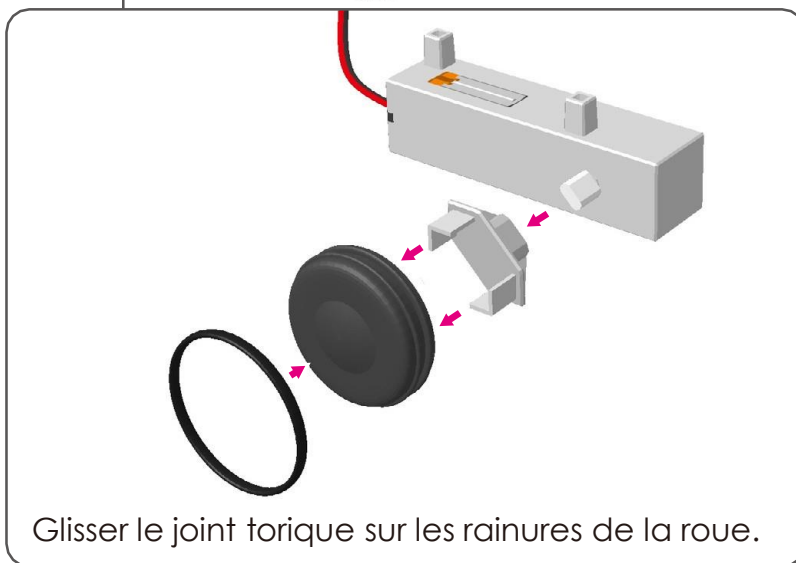
Glisser le joint torique sur les rainures de la roue.

Robot Transporteur

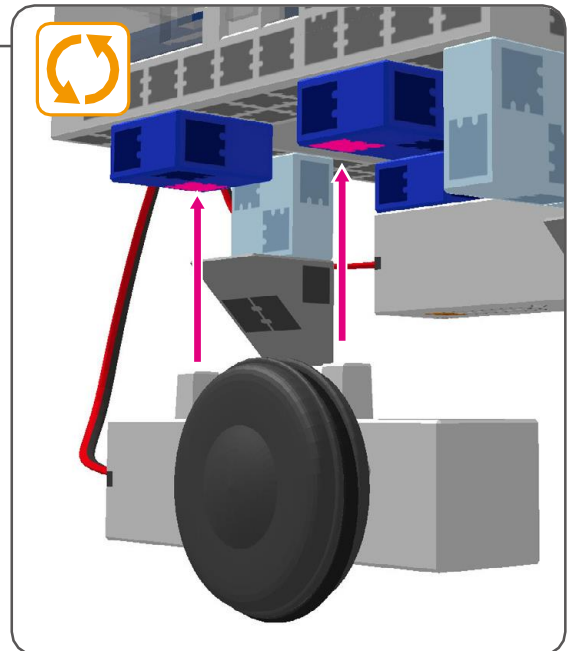
- 2 Brancher le moteur CC monté au point **M1**.



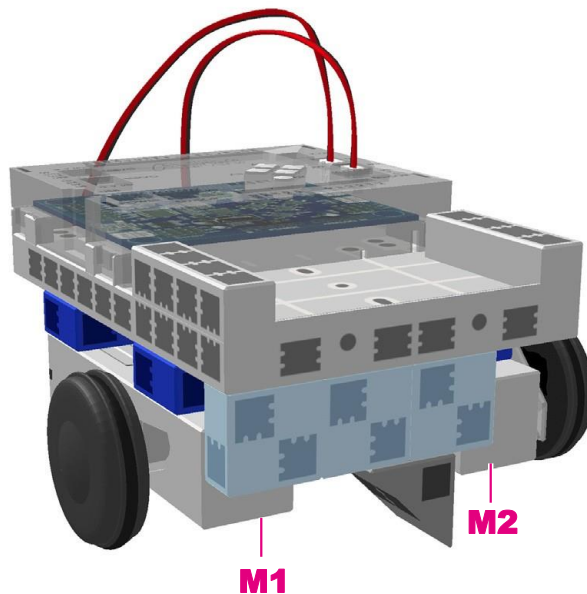
Veiller à brancher les câbles correctement !



Glisser le joint torique sur les rainures de la roue.

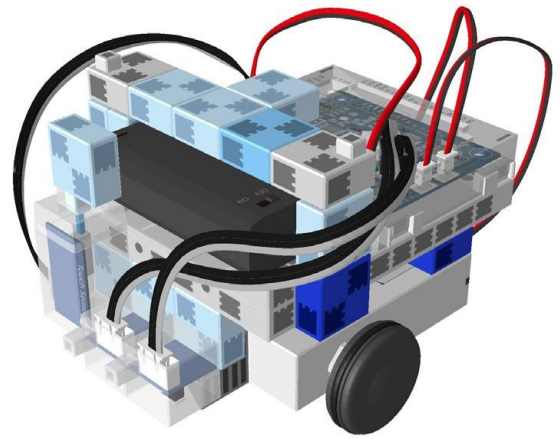
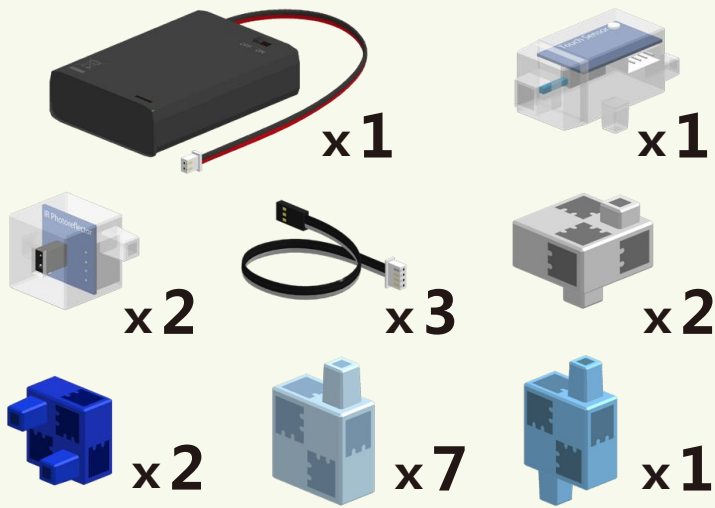


Moteur assemblé

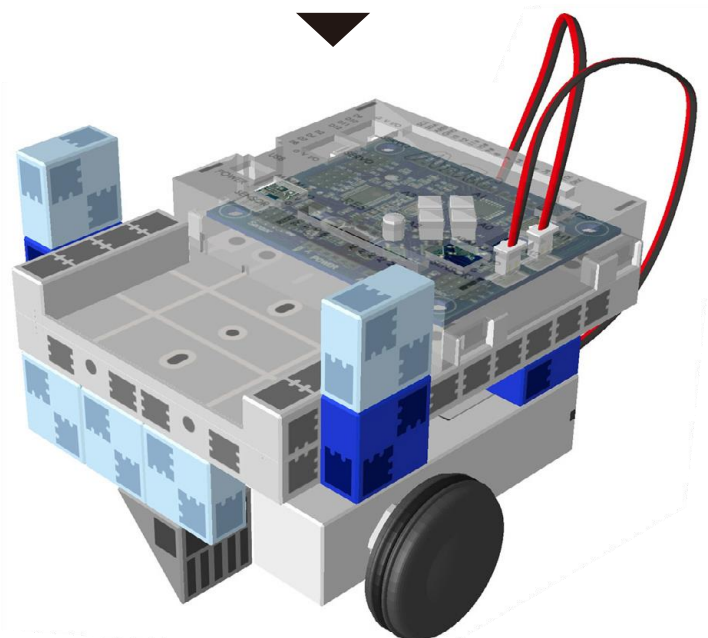
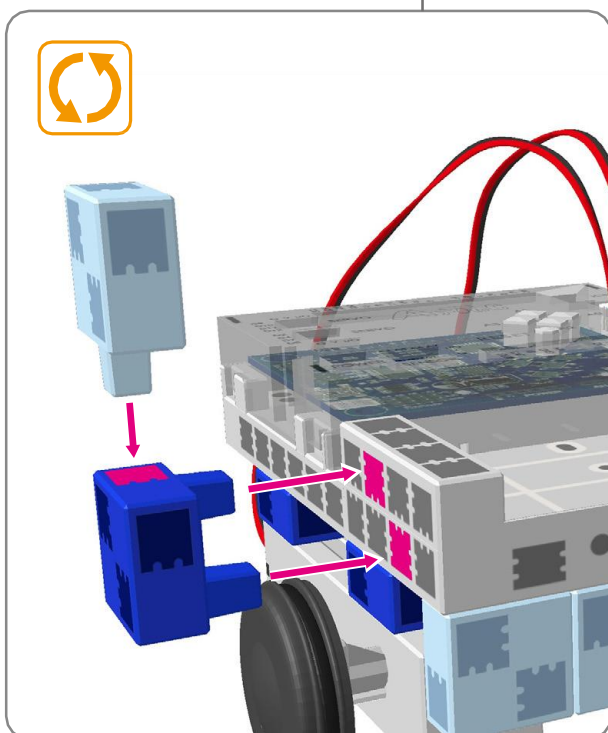
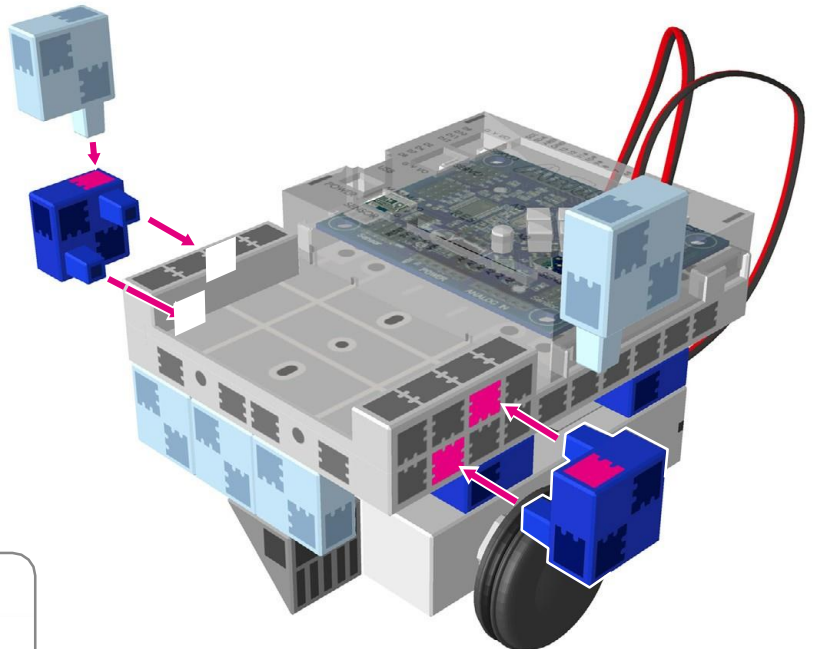


Robot Transporteur

Montage du corps (face avant)



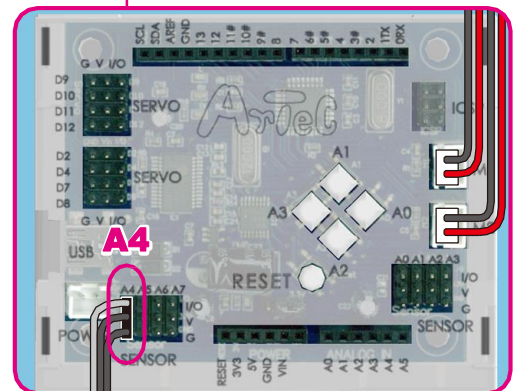
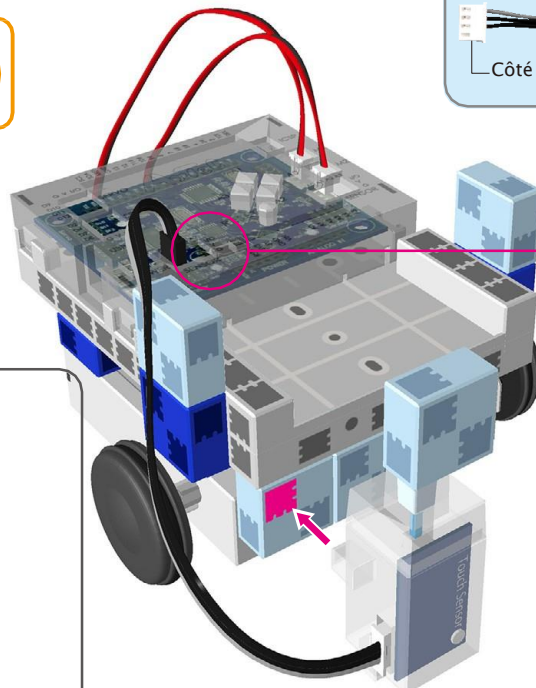
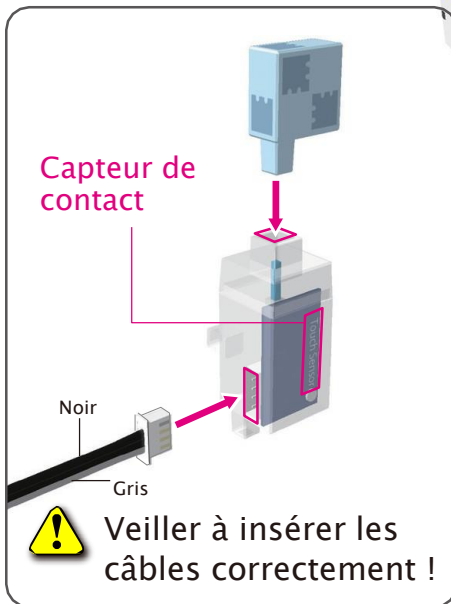
①



Robot Transporteur

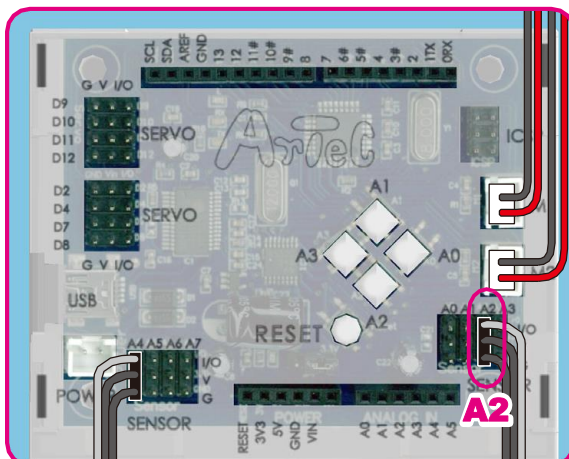
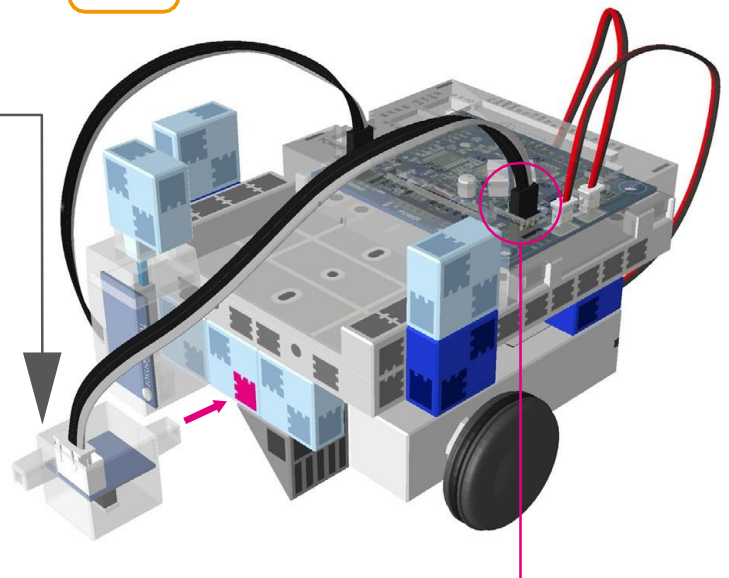
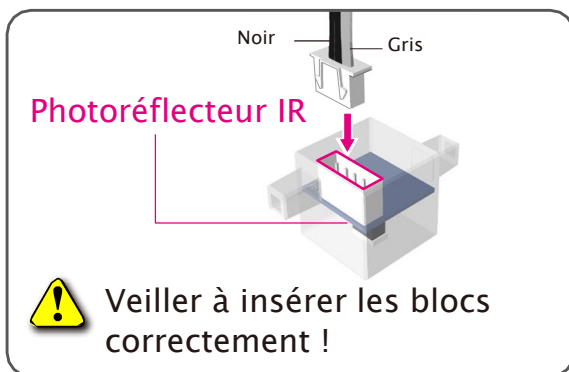
- ② Brancher le capteur de contact au point **A4**.

Câble de connexion du capteur



⚠ Veiller à insérer les câbles correctement !

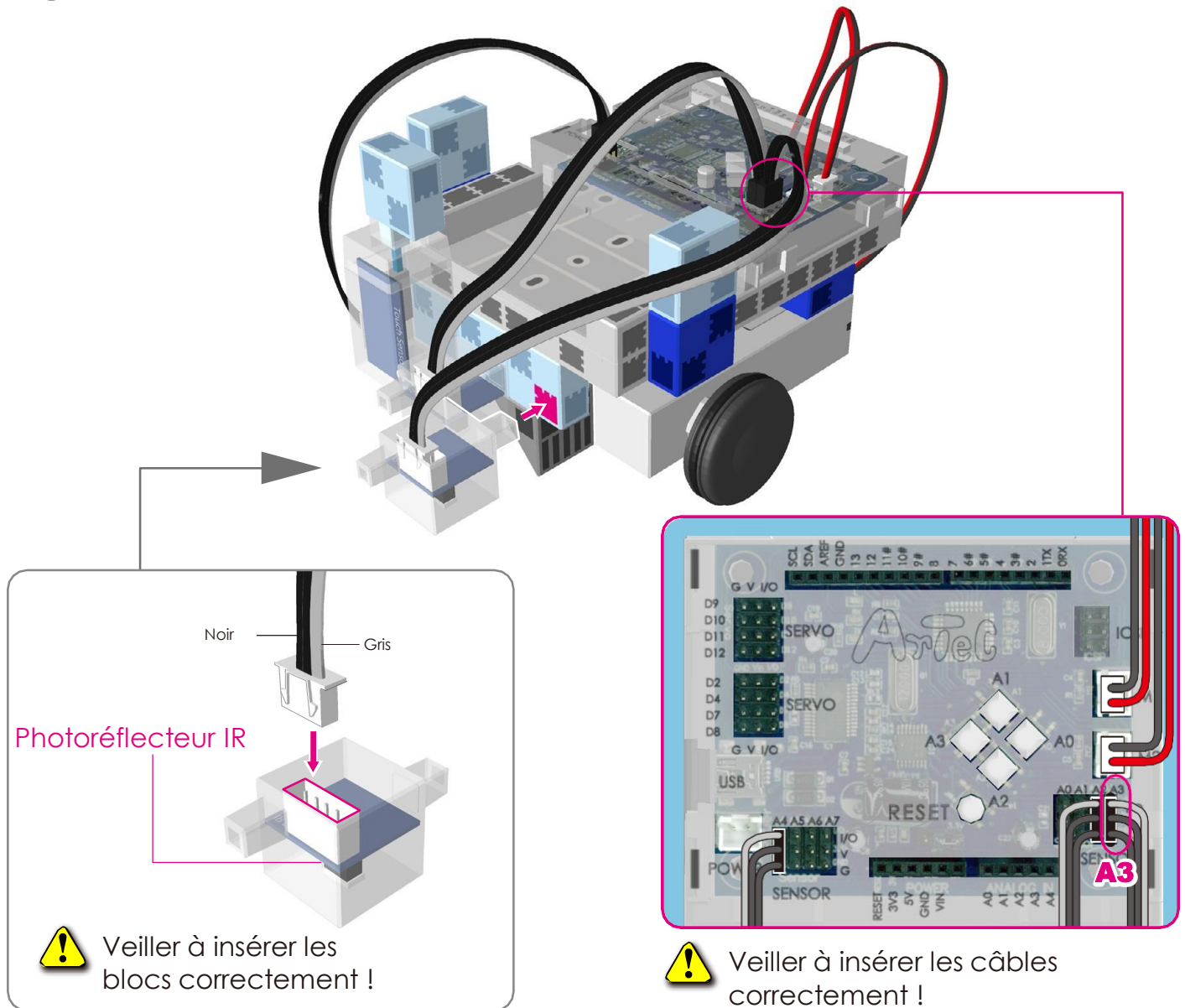
- ③ Brancher le capteur infrarouge à réflexion (photoréflexeur IR) au point **A2**.



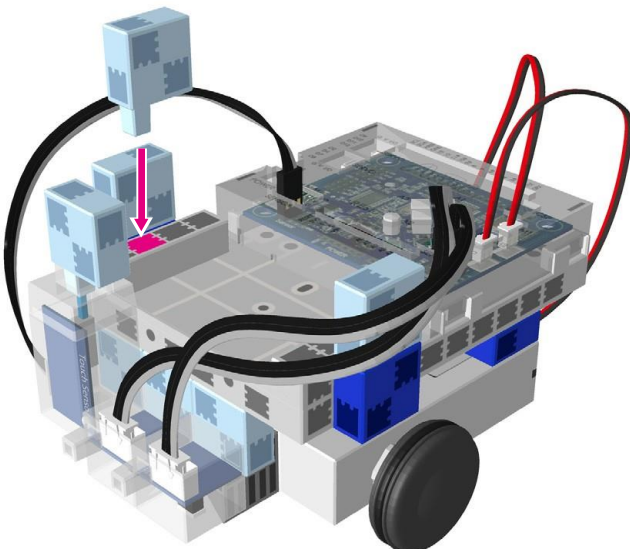
⚠ Veiller à insérer les câbles correctement !

Robot Transporteur

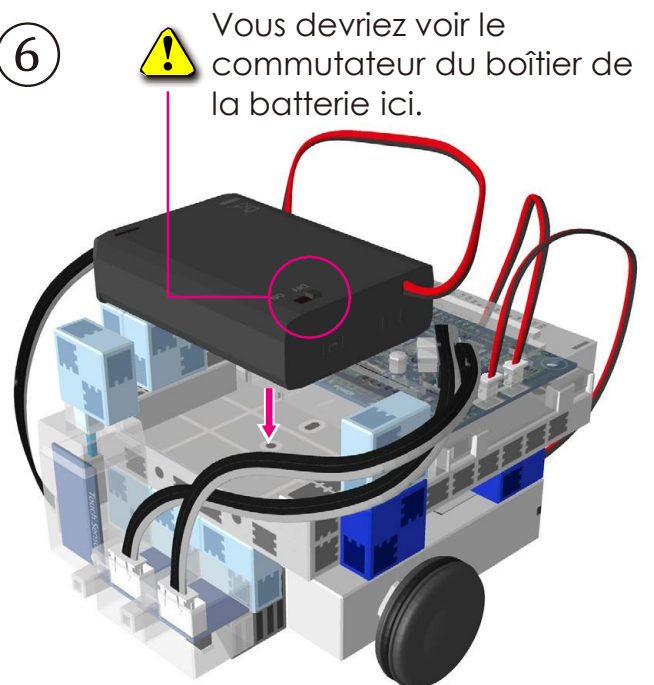
- ④ Brancher le capteur infrarouge à réflexion (photoréflexteur IR) au point **A3**.



⑤

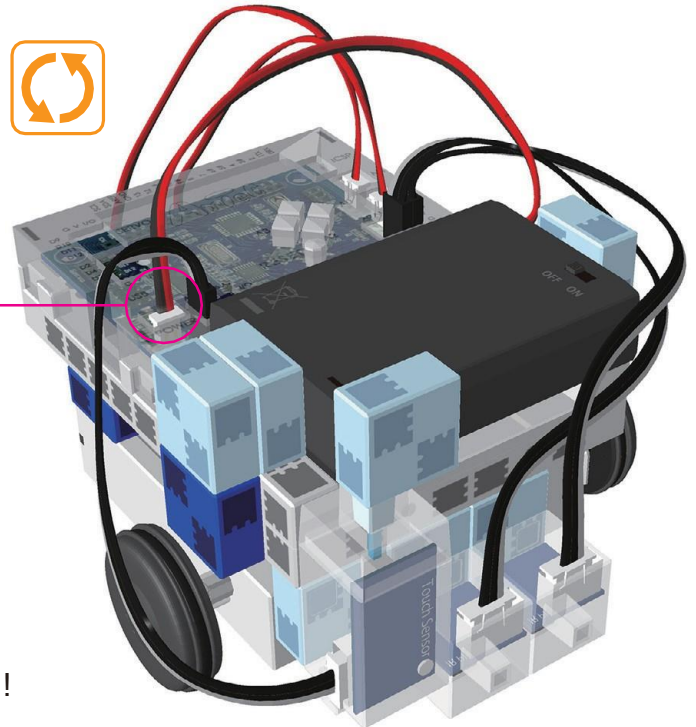
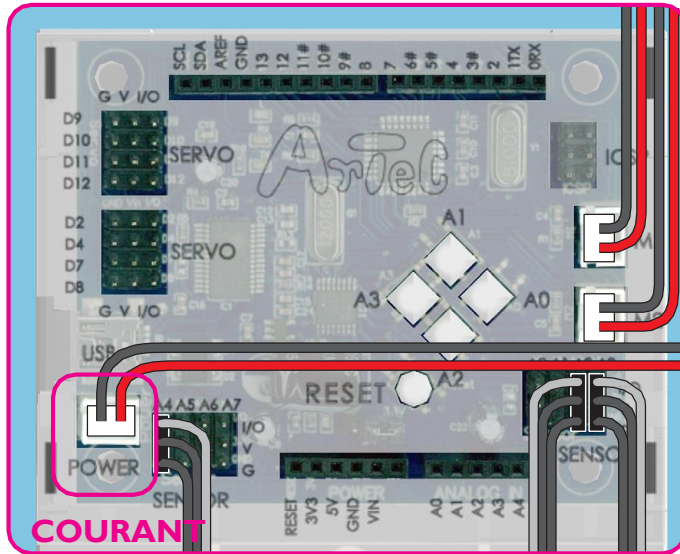


⑥



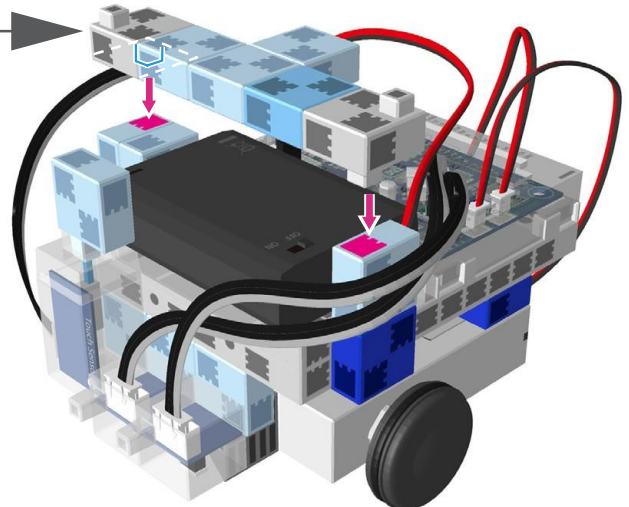
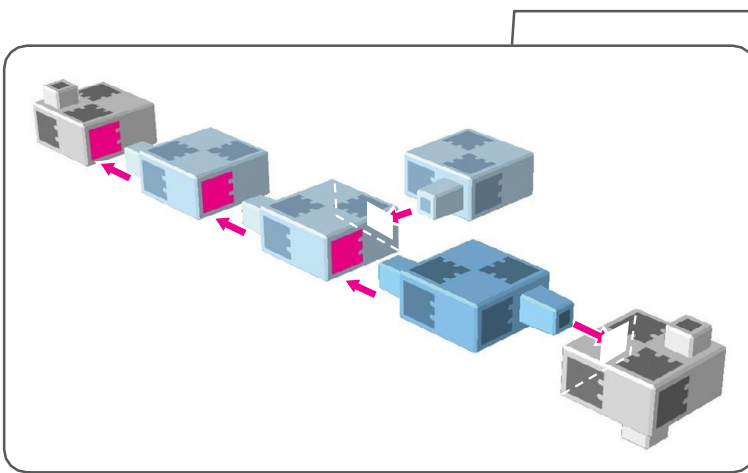
Robot Transporteur

- 7 Brancher le câble du boîtier de la batterie à l'**ALIMENTATION**.



⚠ Veiller à brancher les câbles correctement !

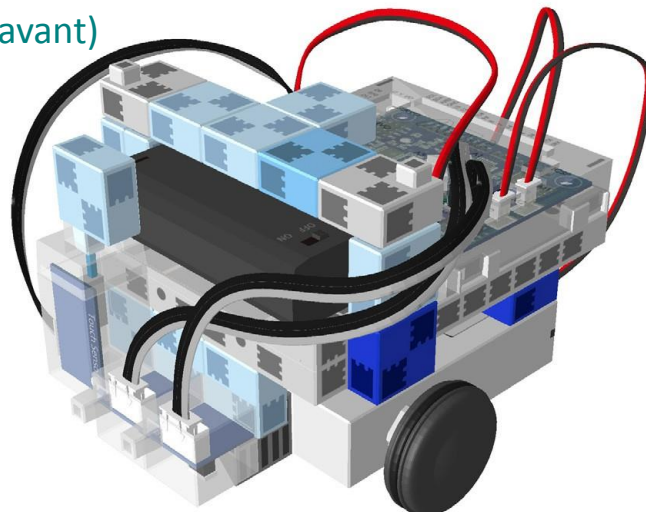
8



Montage du corps terminé (face avant)

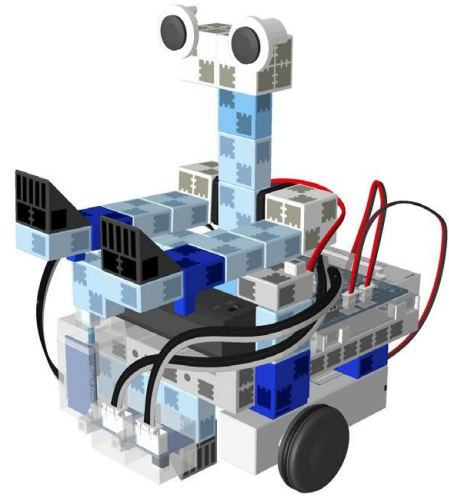
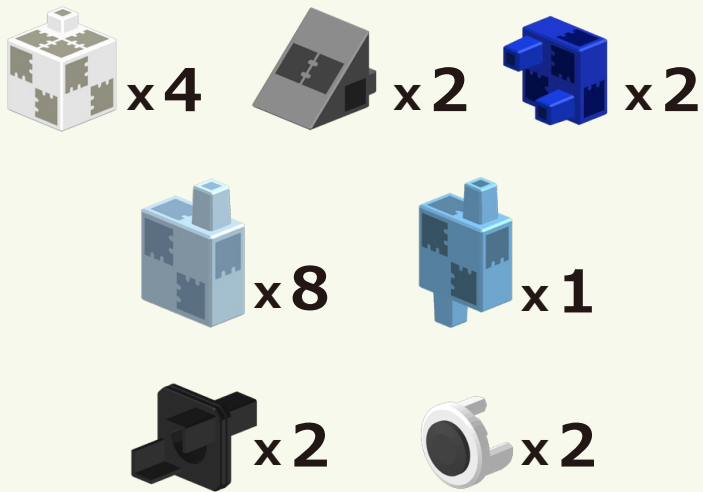


Les câbles des capteurs doivent se trouver de chaque côté du châssis.

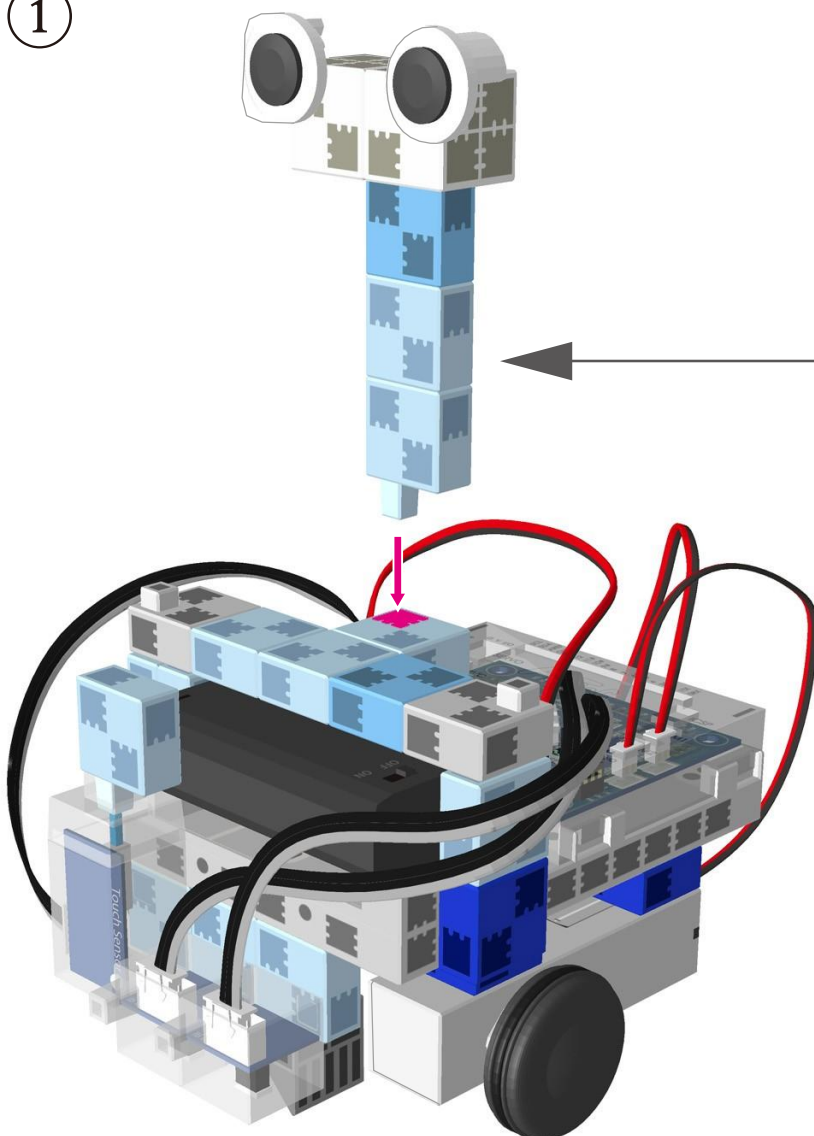


Robot Transporteur

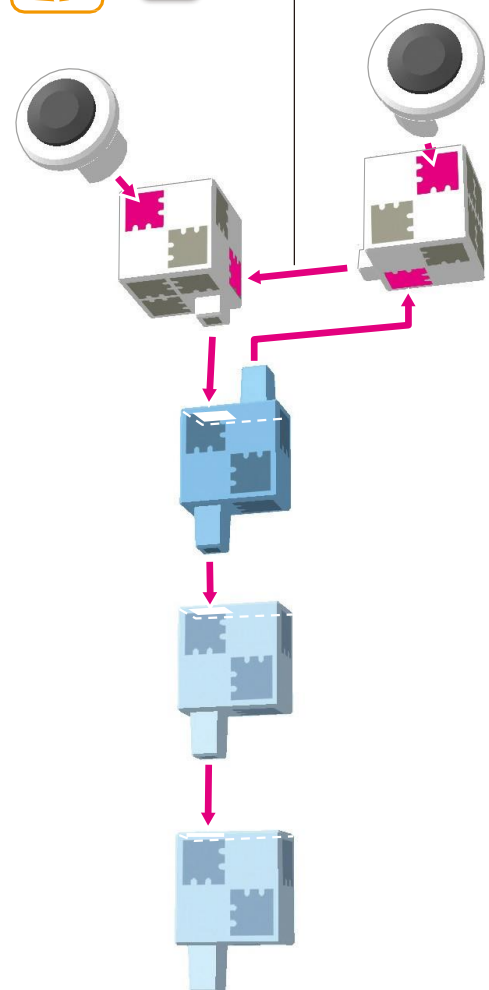
Montage de la tête et des bras



①

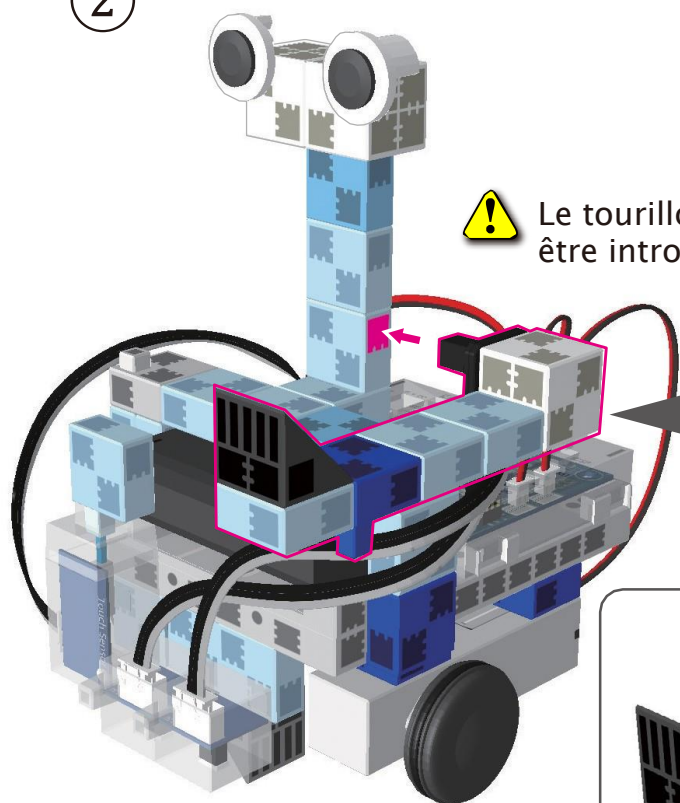


D'abord fixer.

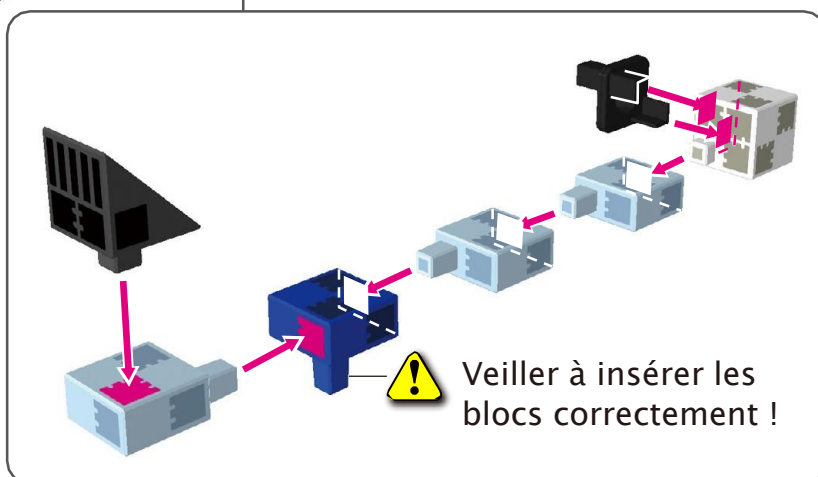


Robot Transporteur

2



Le tourillon de l'axe rotor doit être introduit sur le côté.

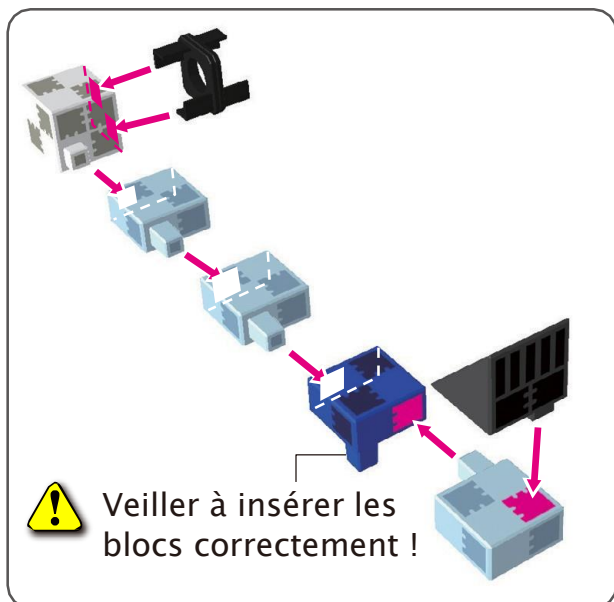


Veiller à insérer les blocs correctement !

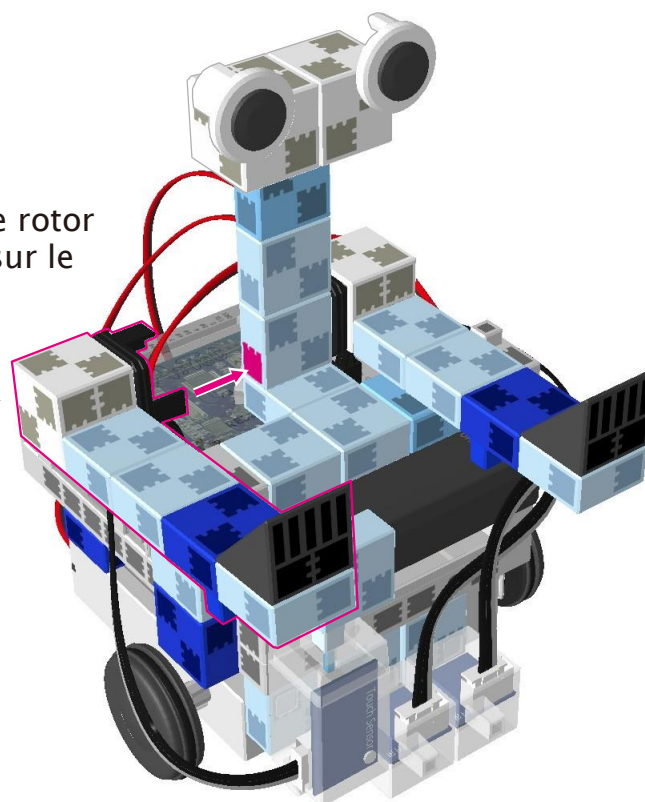
3



Le tourillon de l'axe rotor doit être introduit sur le côté.

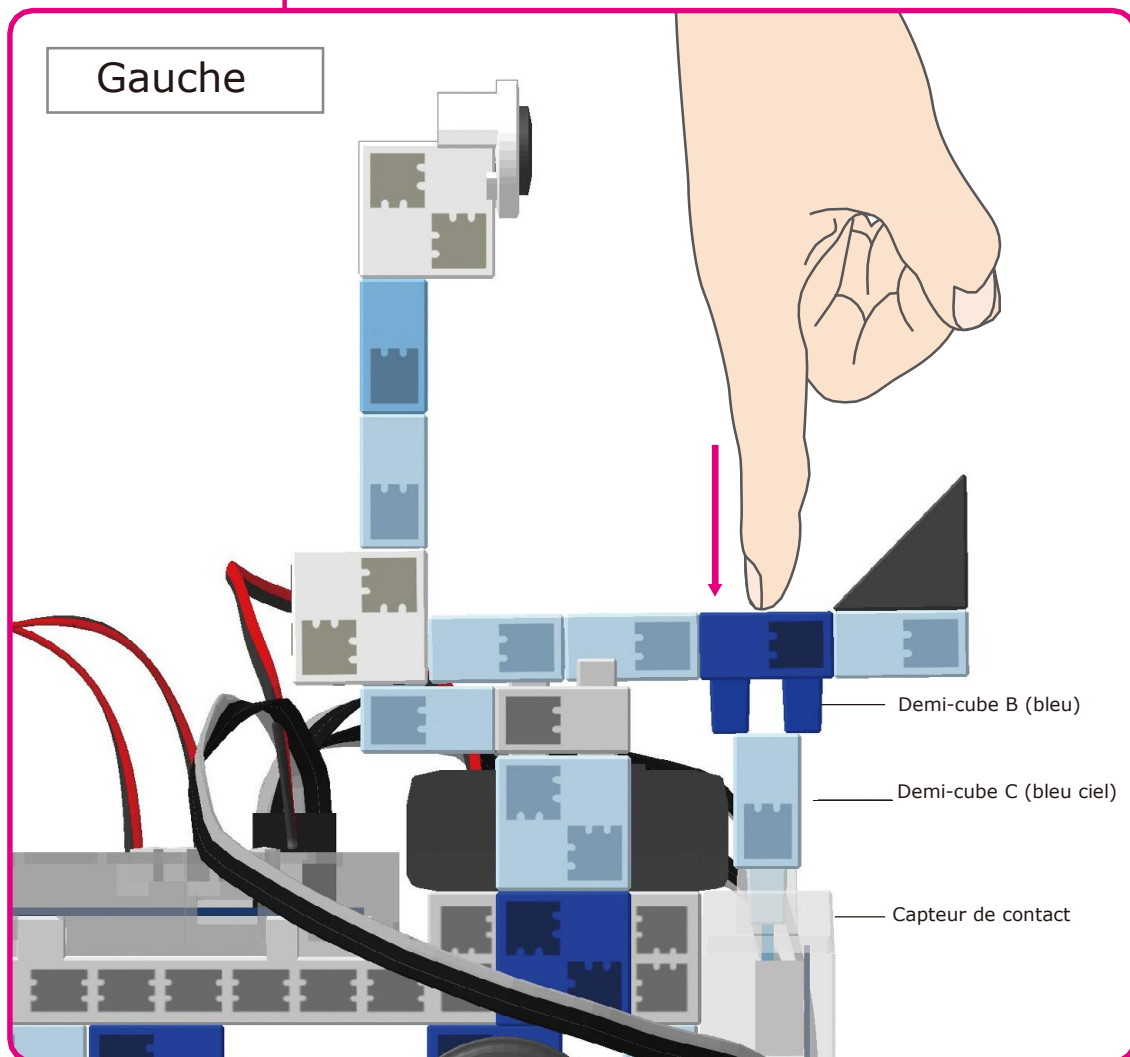
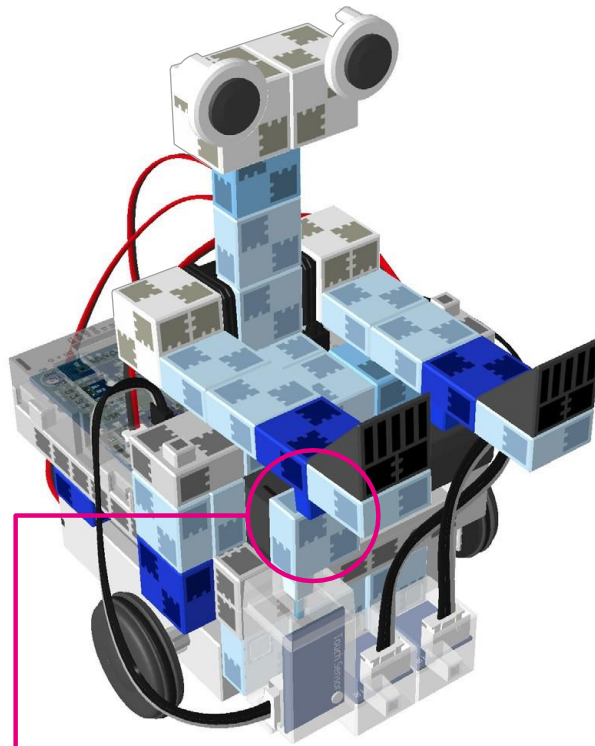


Veiller à insérer les blocs correctement !



Robot Transporteur

4

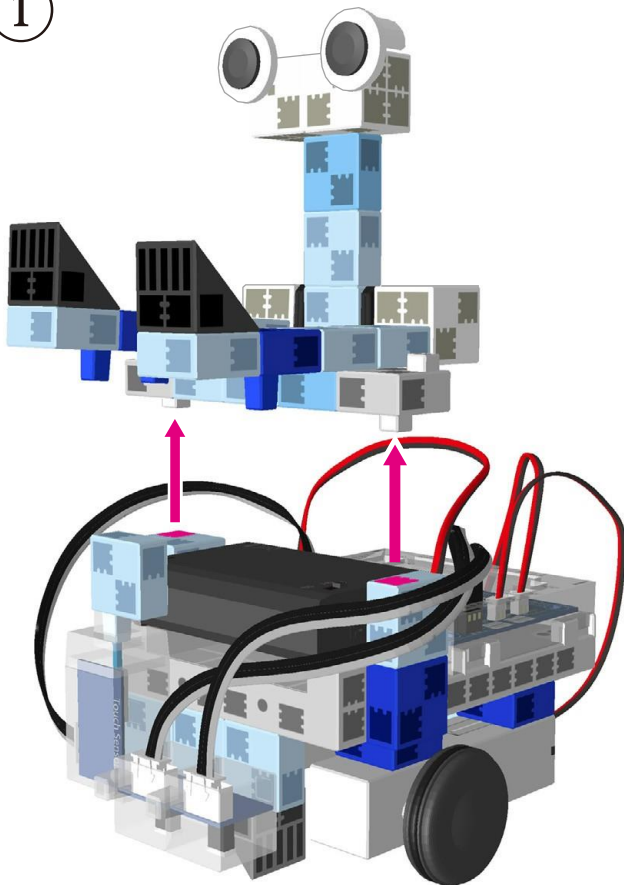


! Ne pas introduire les tourillons du demi-cube B (bleu) dans le demi-cube C (bleu pâle). Pousser le bloc inférieur du demi-cube B (bleu) avec les doigts, comme illustré, vers le demi-cube C (bleu pâle). Le demi-cube C (bleu pâle) devra être introduit dans le capteur de contact.

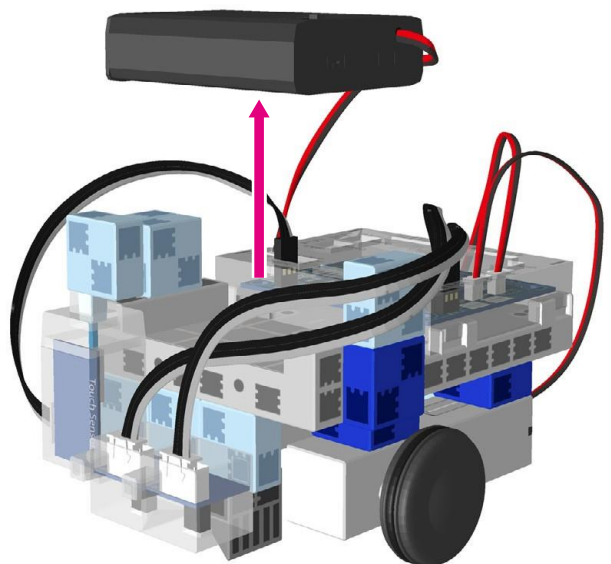
Robot Transporteur

Replacer la batterie.

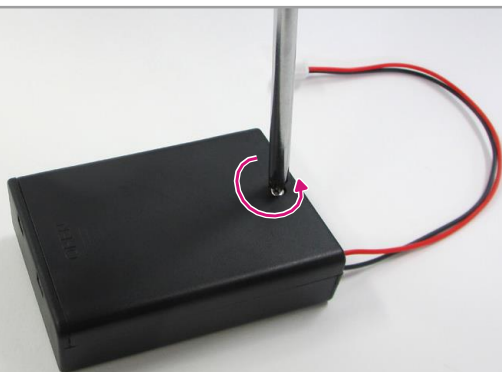
①



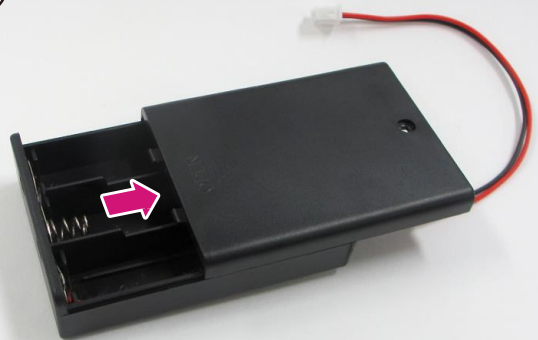
②



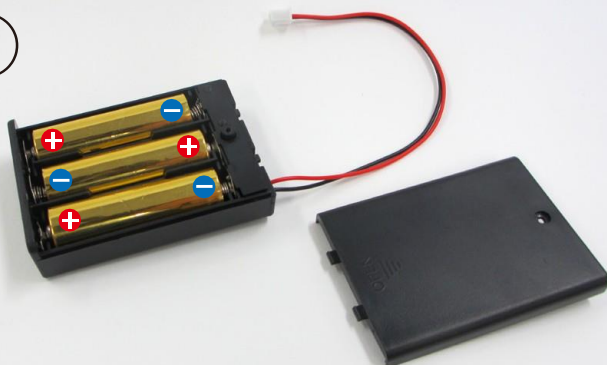
③



④



⑤



Utiliser un tournevis
(Phillips #1) pour
ouvrir.



Insérer les batteries en
respectant la polarité.

Remettre le couvercle du
boîtier de la batterie en
place.

Robot Transporteur

Montage du Transporteur terminé.

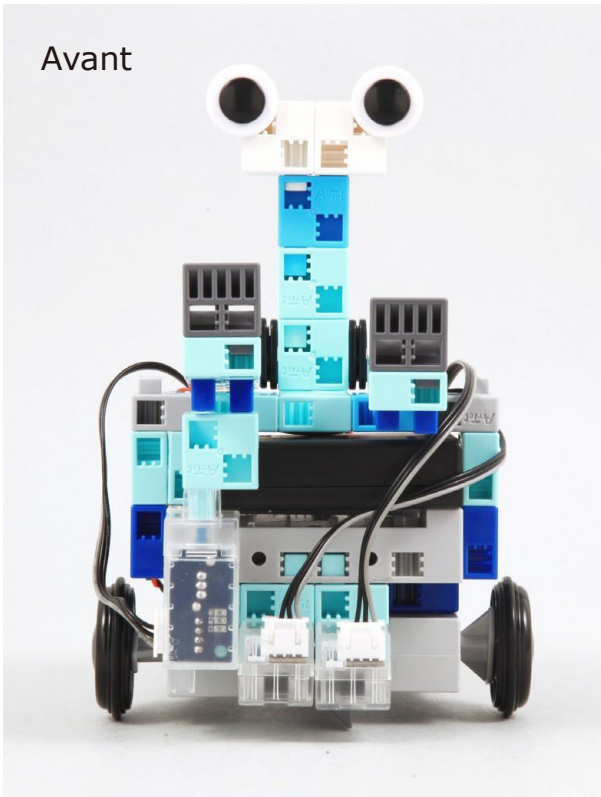


Attention ! Les câbles ne peuvent en aucun cas être emmêlés dans les pièces mobiles du moteur, au risque d'entraîner une déconnexion du robot. Disposer les câbles délicatement.



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

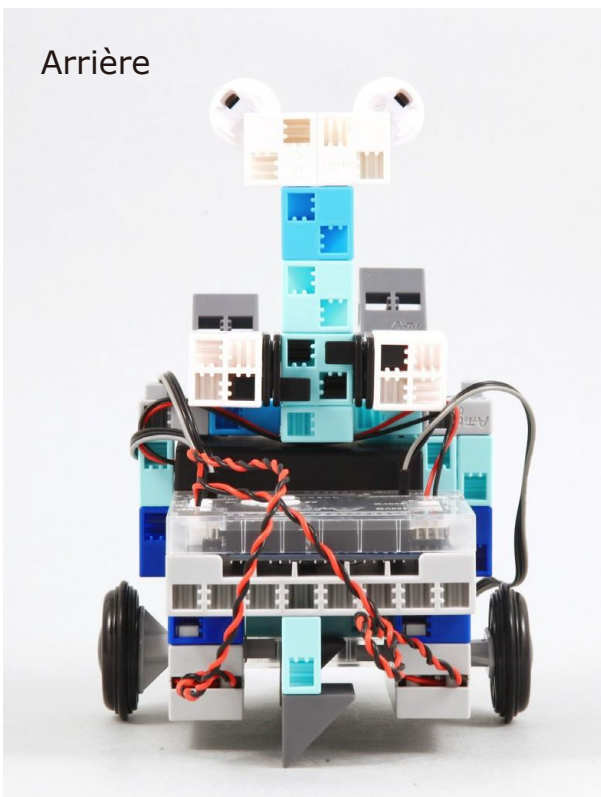
Avant



Gauche



Arrière



Droite



Robot Transporteur

Fonctionnement de votre Robot Transporteur

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/>

- ① Brancher le câble USB à l'ordinateur et l'unité Studuino.
Voir le point 1.3. À propos de Studuino dans le Manuel sur l'environnement de programmation Studuino pour plus de détails.
- ② Télécharger le fichier du programme **Transporter.ipd** depuis l'URL ci-après dans la section « Télécharger les fichiers du programme ».

<https://www.ecolerobots.fr/robot/transporteur/>

- ③ Ouvrir le fichier téléchargé.

- ④ Transférer le programme vers l'unité Studuino en cliquant sur le bouton de transfert .



- ⑤ Débrancher le câble USB de l'unité Studuino.

Robot Transporteur

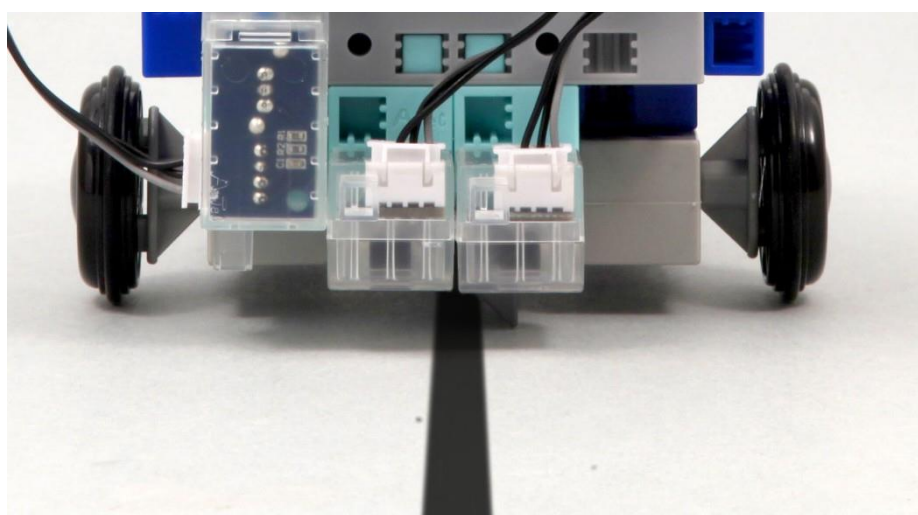
Fonctionnement de votre Robot Transporteur

- ⑥ À la dernière page des consignes, vous trouverez l'imprimé format A4 d'un parcours de votre robot.

S'il vous est impossible de l'imprimer, créez le vôtre. Trace les lignes du parcours au moyen d'un gros marqueur noir et d'une feuille de papier blanc.

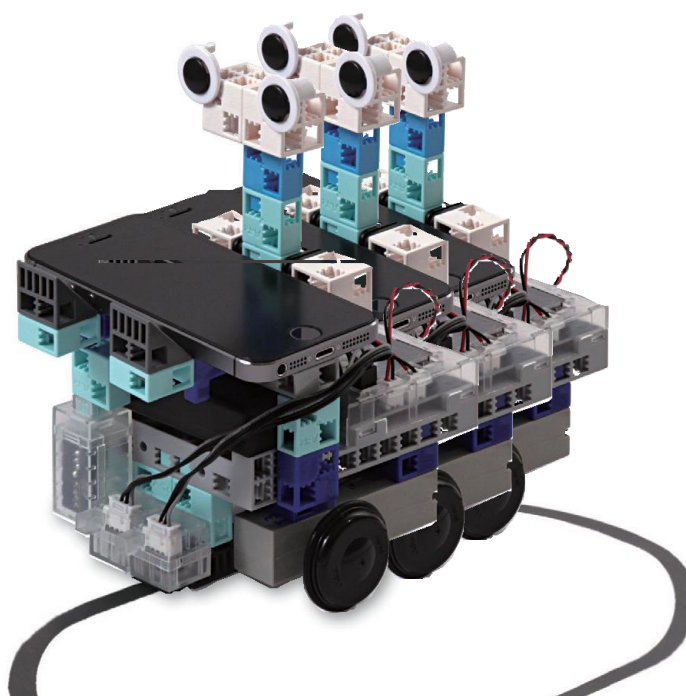
L'épaisseur des lignes doit varier de 5 mm à 10 mm. Votre robot ne peut effectuer de virages serrés.

- ⑦ Placer le robot sur le parcours où les capteurs infrarouges à réflexion gauche et droite peuvent détecter le trajet.



- ⑧ Placer le commutateur de la batterie sur la position Marche (ON).

- ⑨ Lorsque le capteur de contact est activé, le robot détecte les objets placés dans ses bras et le long du parcours.

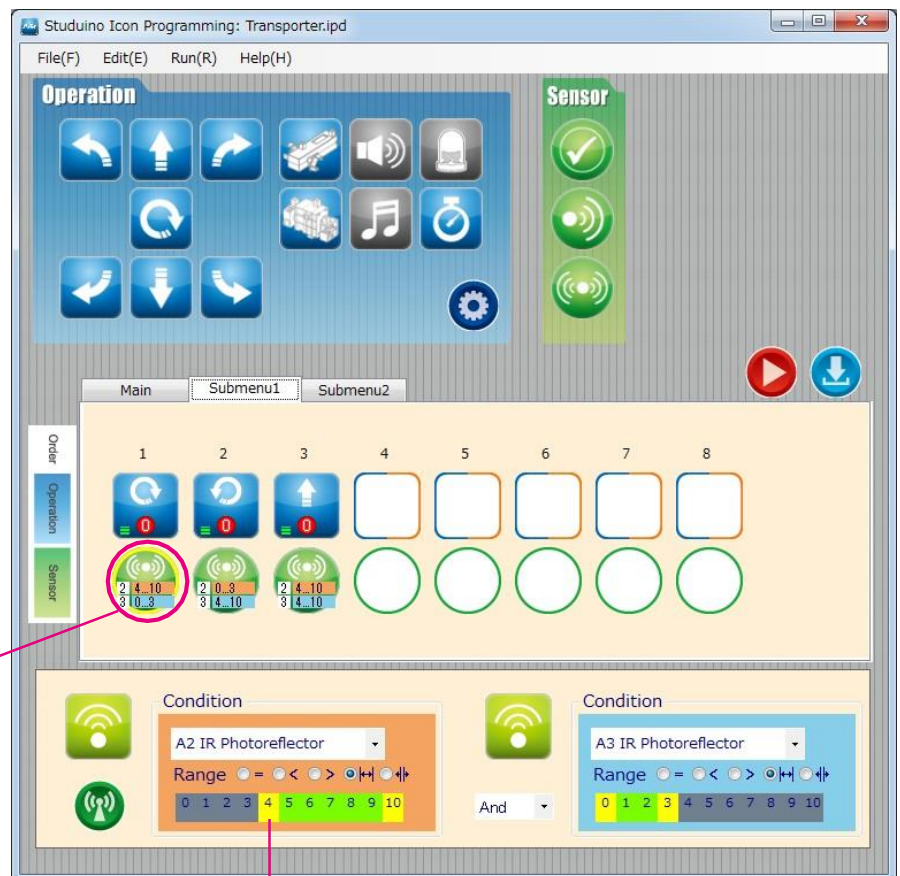


Robot Transporteur

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 du capteur dans la boîte pour régler les paramètres, dans la boîte d'état ci-dessous.



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

Voir les sections sur l'**icône d'état** du capteur au point **4.4. Champ d'attribut** dans le **Manuel sur l'environnement de programmation Studuino** pour plus de détails.

