

Artec® Robo

T.REX

Télécharger le logiciel et les manuels sur notre site !

www.ecolerobots.fr

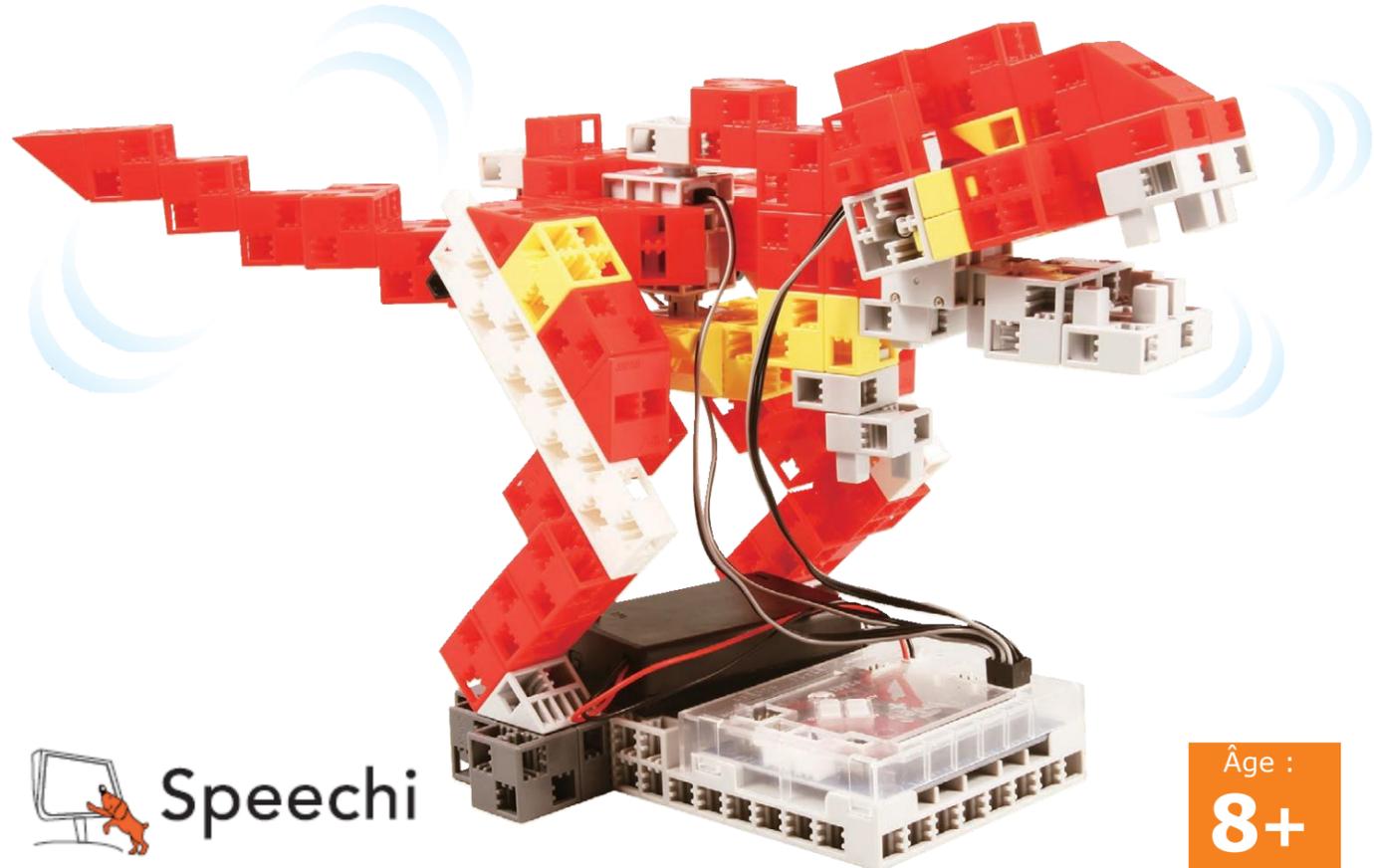
Découvrez les consignes pour encore plus de robots !

Modèle 1 :
T. REX Bipède

Modèle 3 :
Robot Kong

Modèle 4 :
Robot Bipède

Modèle 2 : T. REX en action



Conçu par Artec au Japon et Speechi en France

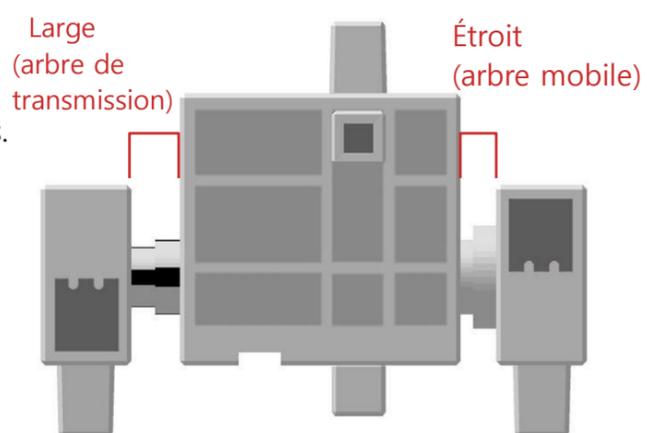
Âge :
8+

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

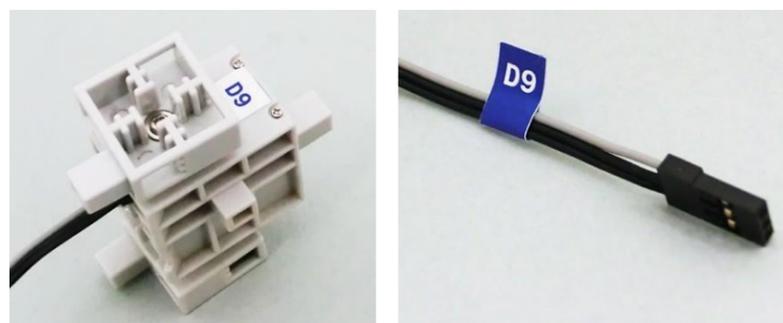
Avant de monter votre robot, lire le paragraphe **6. Usage de servomoteurs** dans le **Manuel sur l'environnement de programmation de Studuino** (télécharger sur <https://www.ecolerobots.fr/studuino/>) pour les consignes sur l'étalonnage du servomoteur.

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

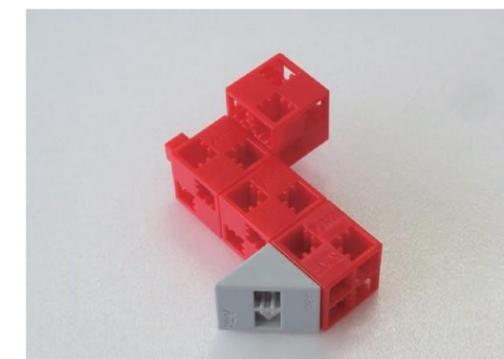
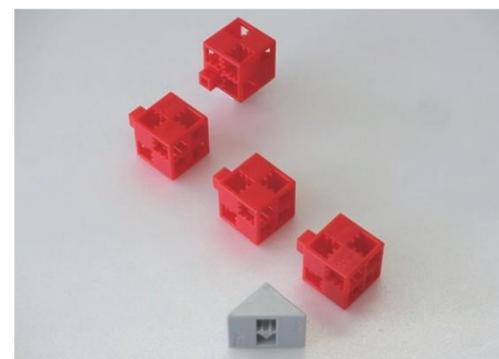
★ Ne changez pas le connecteur ou le servomoteur après l'étalonnage. Chaque étalonnage est propre au servomoteur qui le subit.

Apposer les vignettes de référence

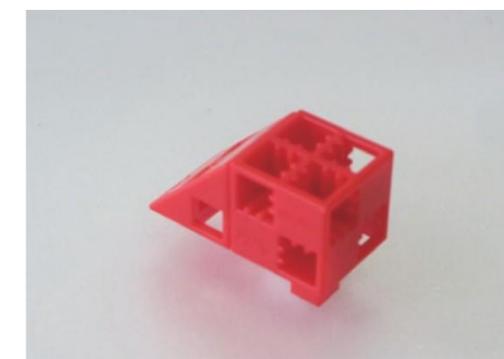
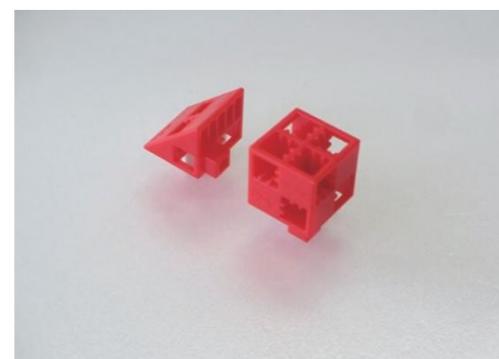
Après l'étalonnage, nous vous conseillons de placer une vignette sur le connecteur utilisé pour le servomoteur de manière à l'identifier facilement.



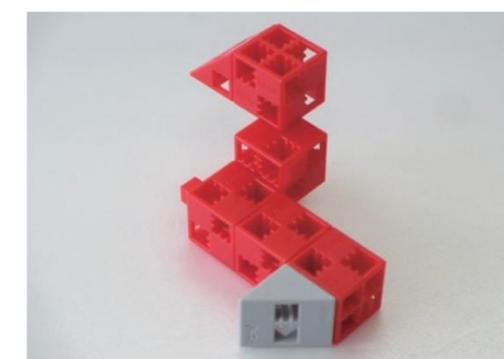
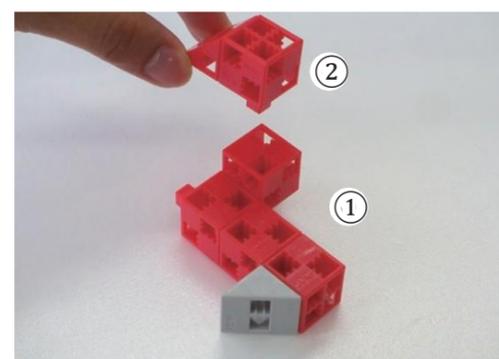
① Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



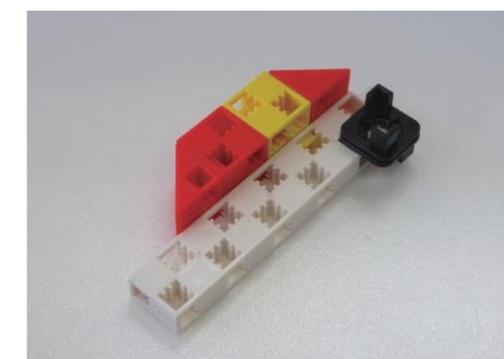
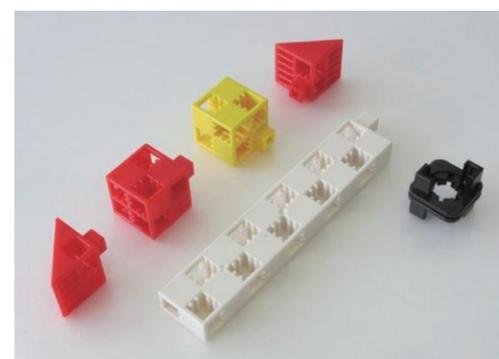
② Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



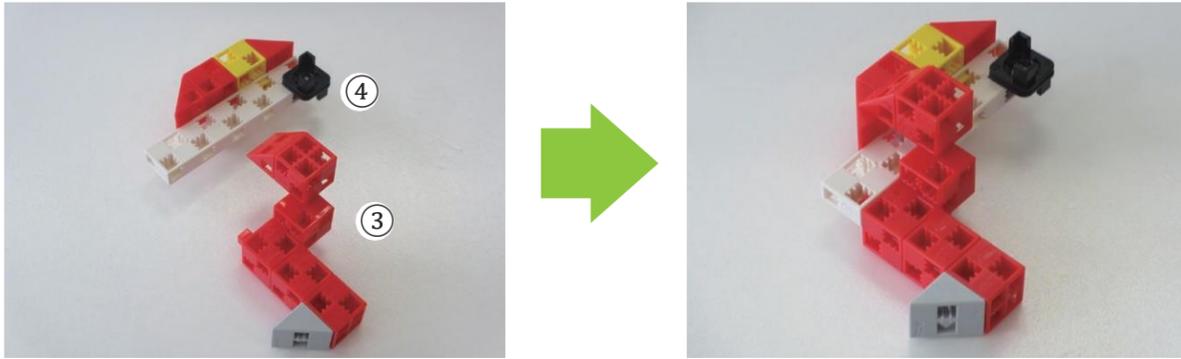
③ Fixer la pièce ② à la pièce ① tel qu'illustré ci-dessous.



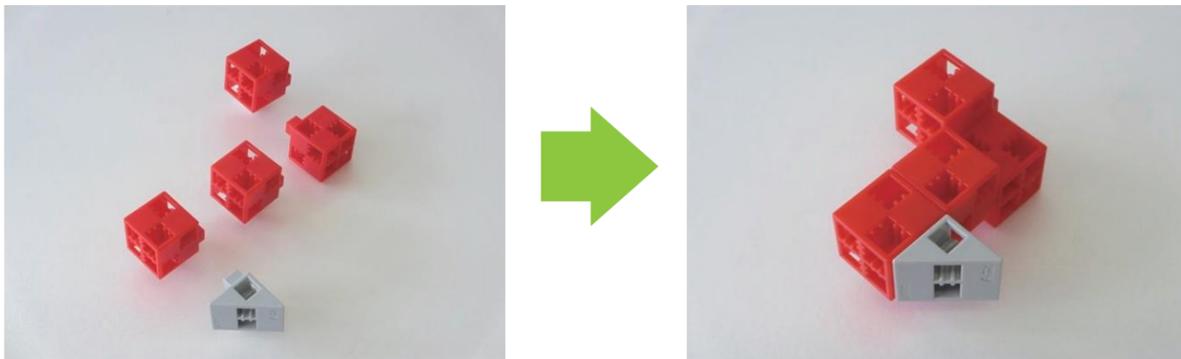
④ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



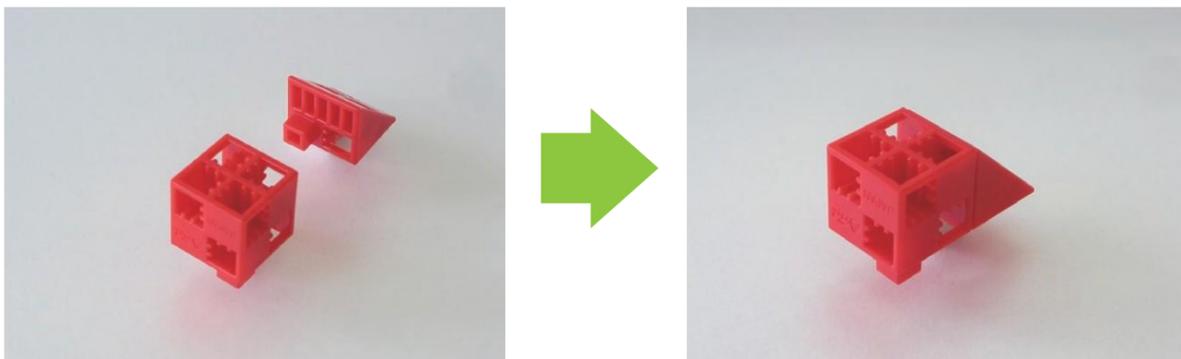
⑤ Fixer la pièce ④ à la pièce ③ tel qu'illustré ci-dessous.



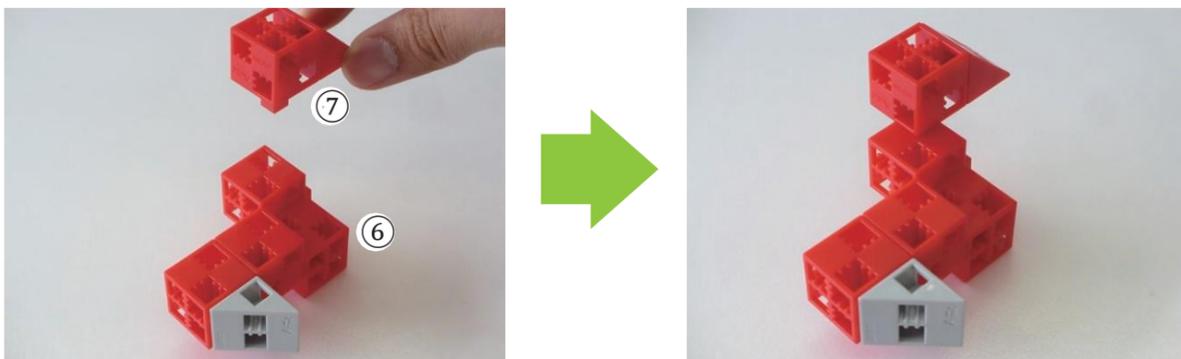
⑥ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



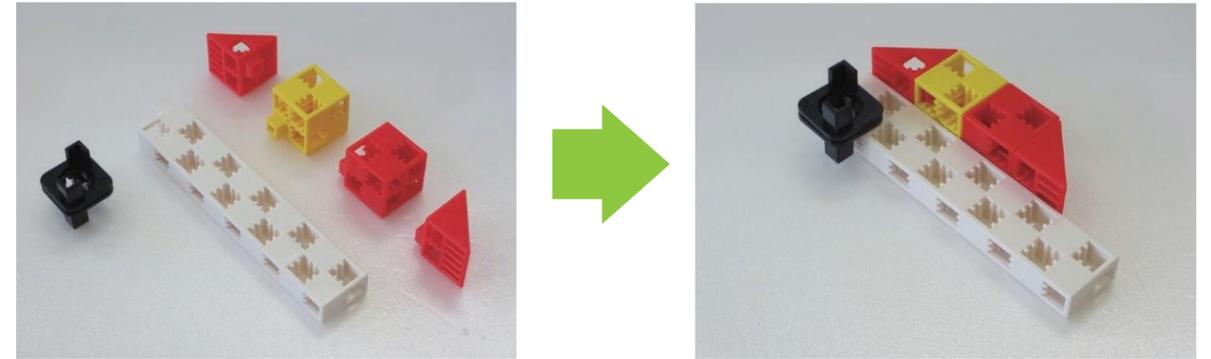
⑦ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



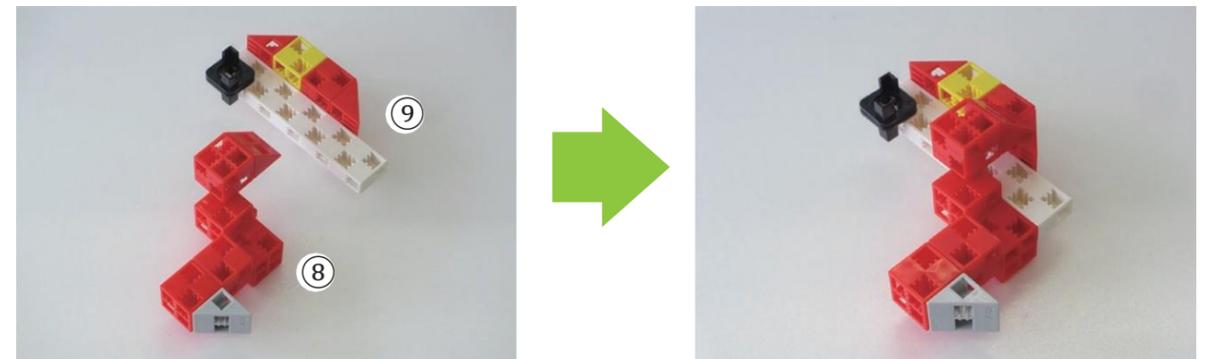
⑧ Fixer la pièce ⑦ à la pièce ⑥ tel qu'illustré ci-dessous.



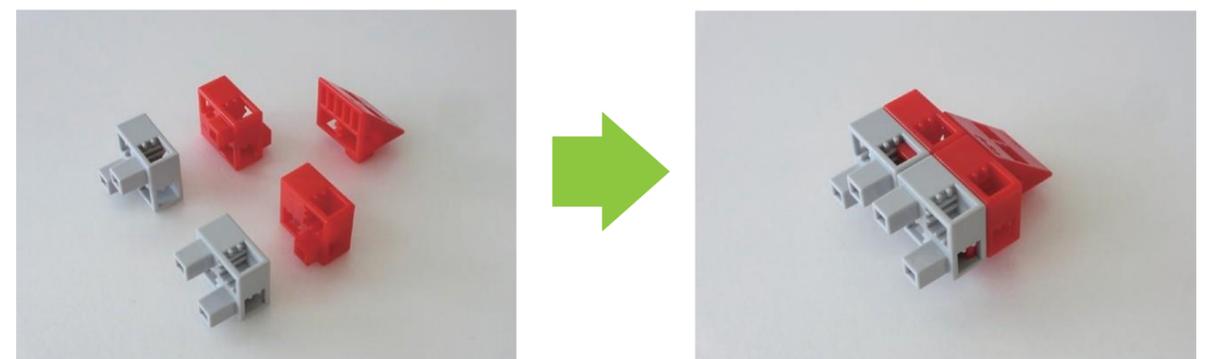
⑨ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



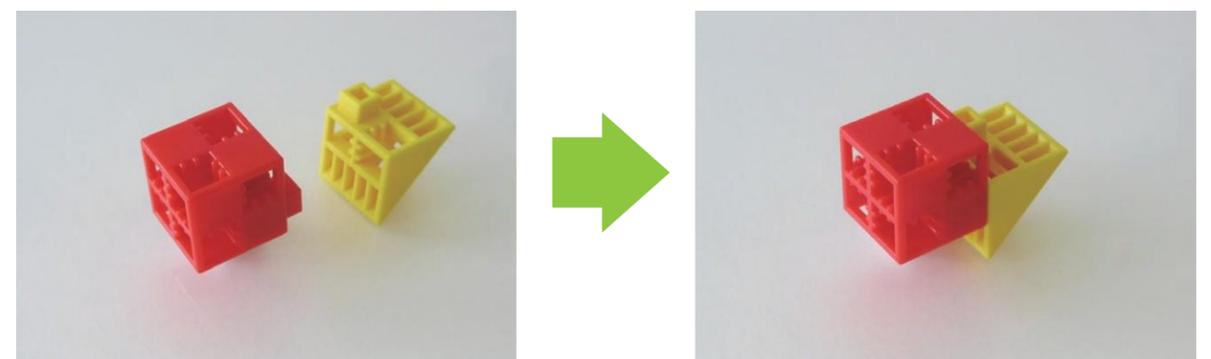
⑩ Fixer la pièce ⑨ à la pièce ⑧ tel qu'illustré ci-dessous.



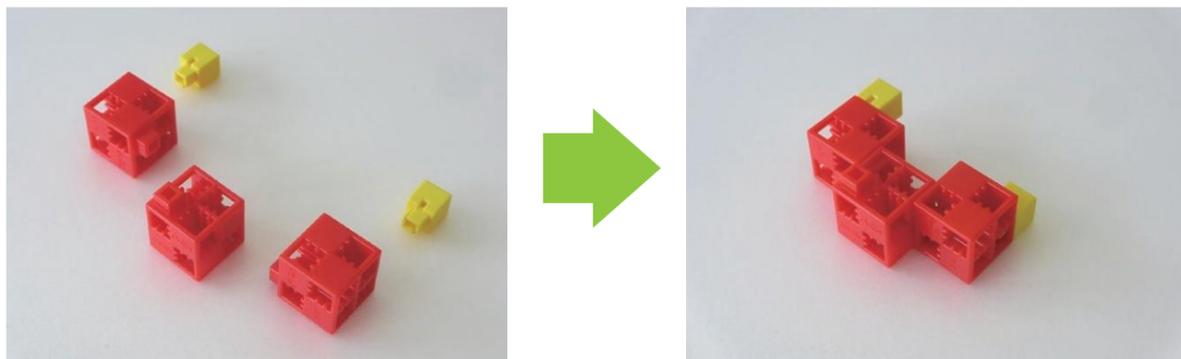
⑪ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



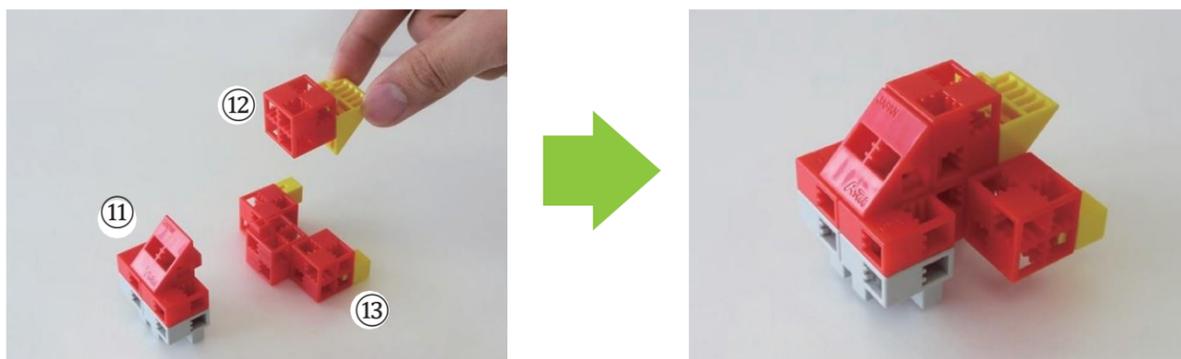
⑫ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



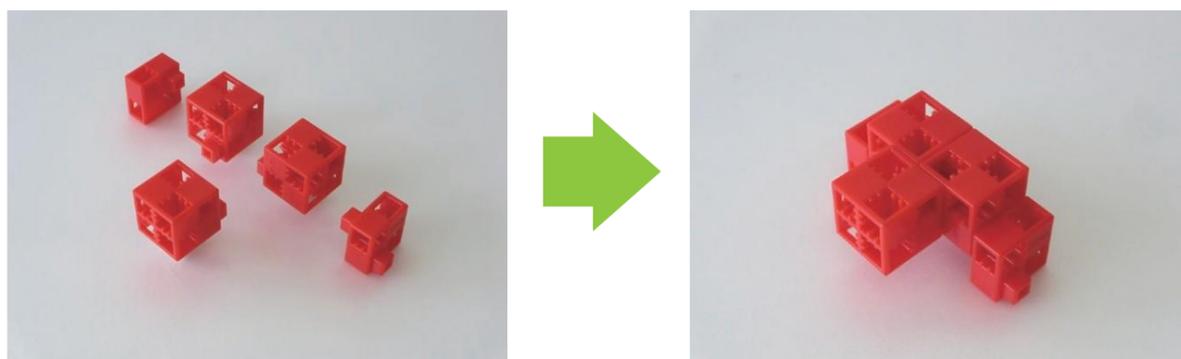
⑬ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



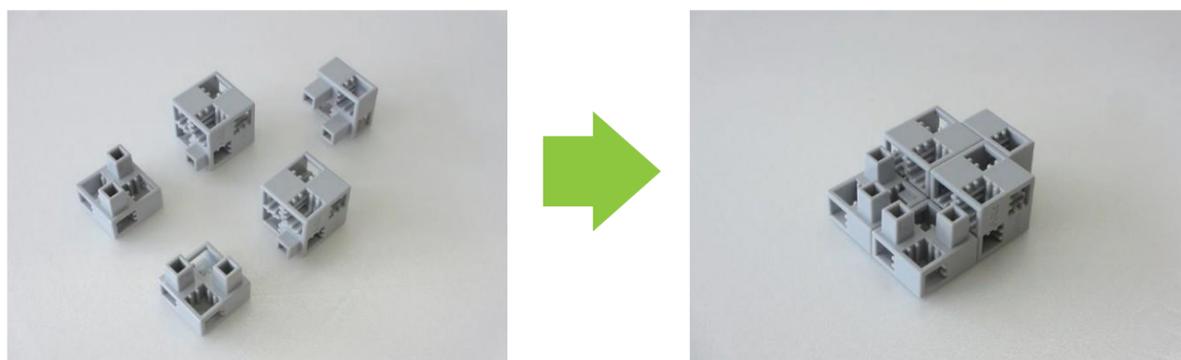
⑭ Assembler les pièces ⑪, ⑫ et ⑬ tel qu'illustré ci-dessous.



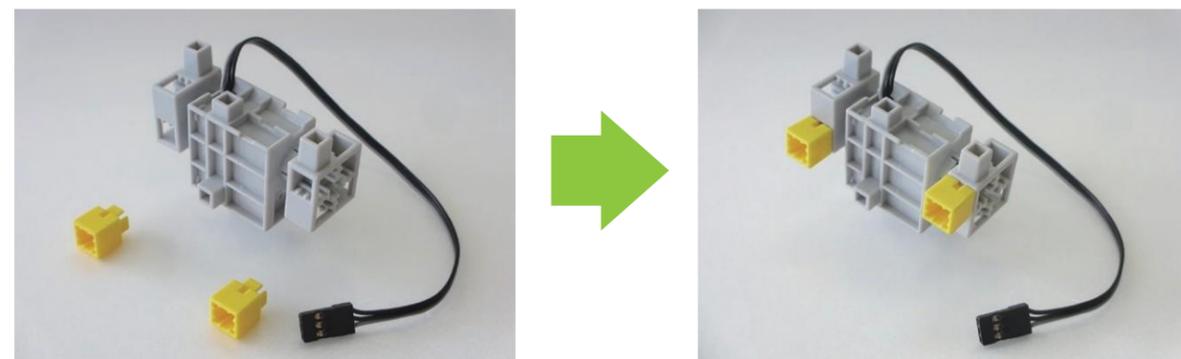
⑮ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



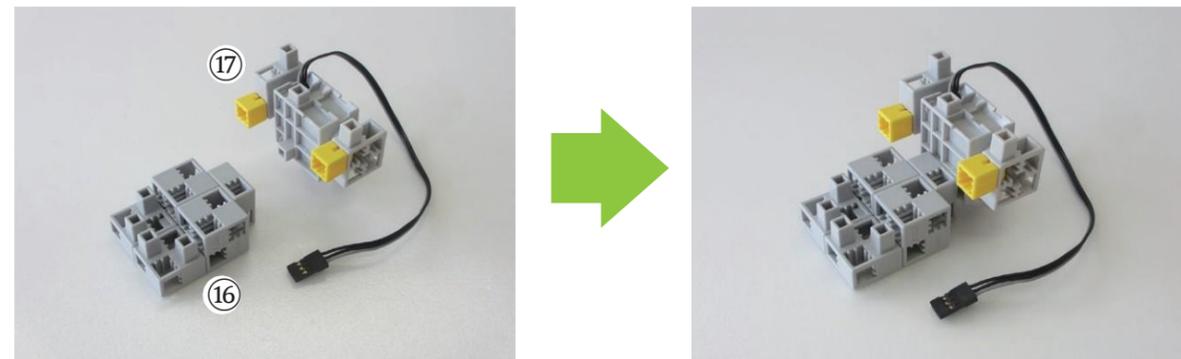
⑯ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



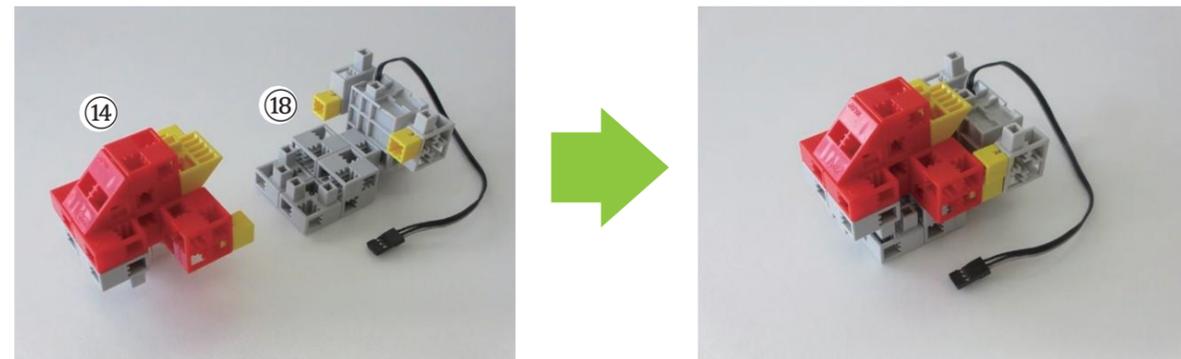
⑰ Ajouter le bloc indiqué sur l'illustration au servomoteur.



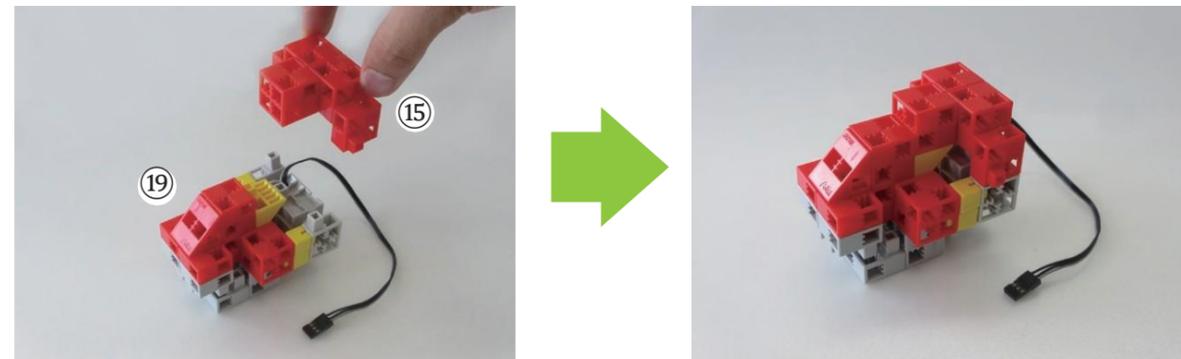
⑱ Fixer la pièce ⑯ à la pièce ⑰ tel qu'illustré ci-dessous.



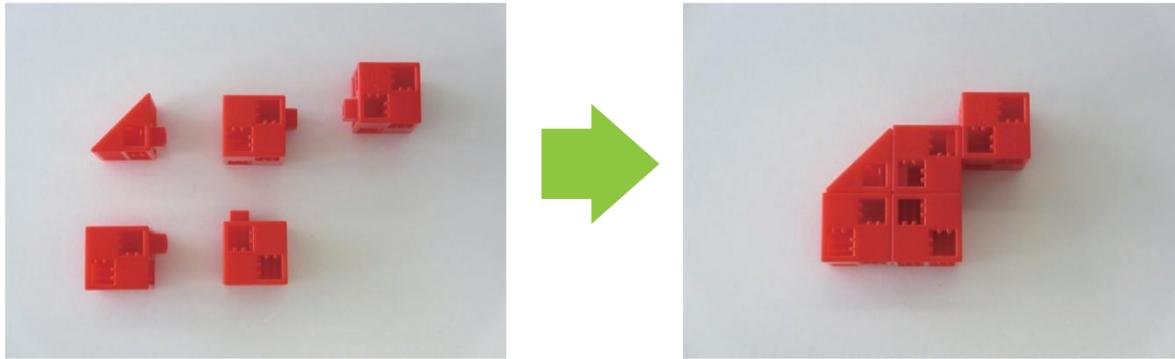
⑲ Disposer les pièces ⑱ et ⑭ tel qu'illustré ci-dessous. (ne pas insérer les tourillons)



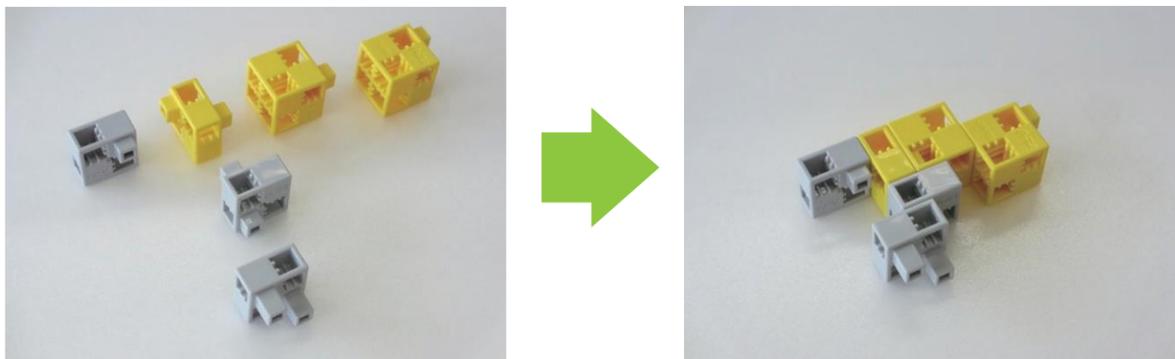
⑳ Fixer la pièce ⑮ à la pièce ⑲ tel qu'illustré ci-dessous.



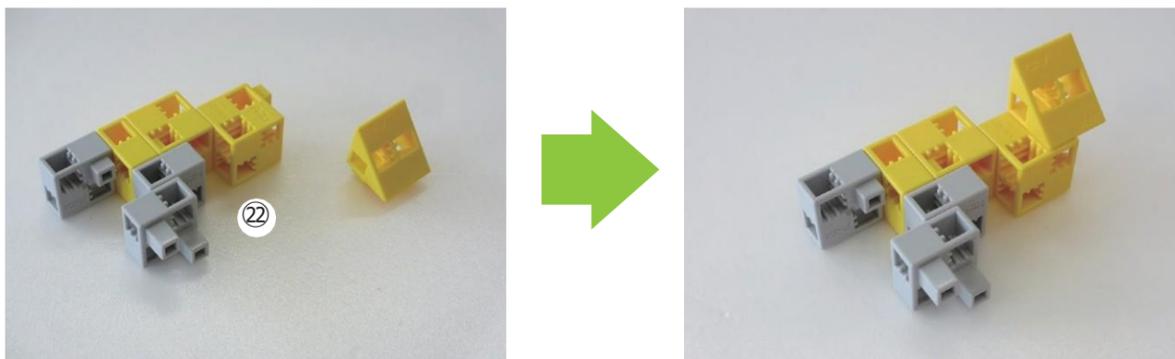
②① Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



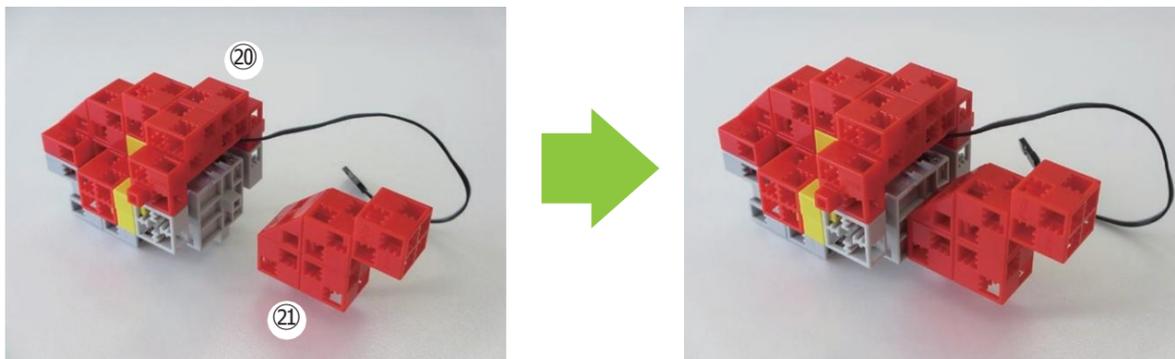
②② Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



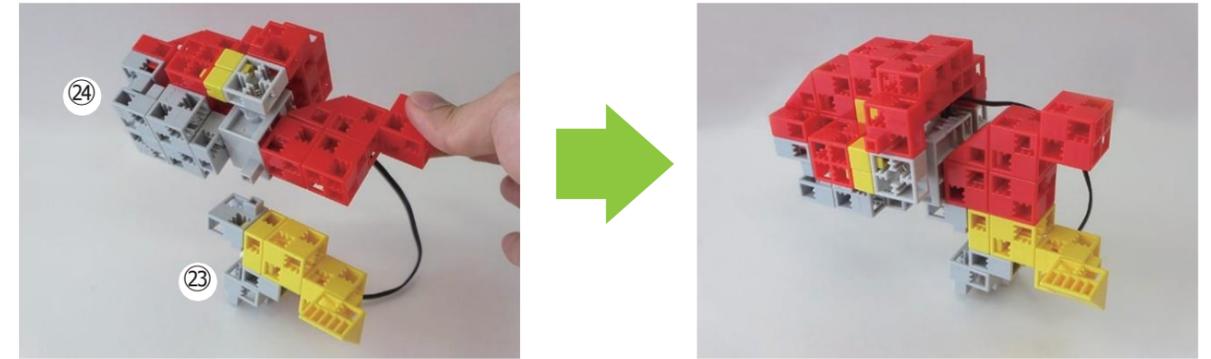
②③ Ajouter les blocs indiqués sur l'illustration à la pièce ②②.



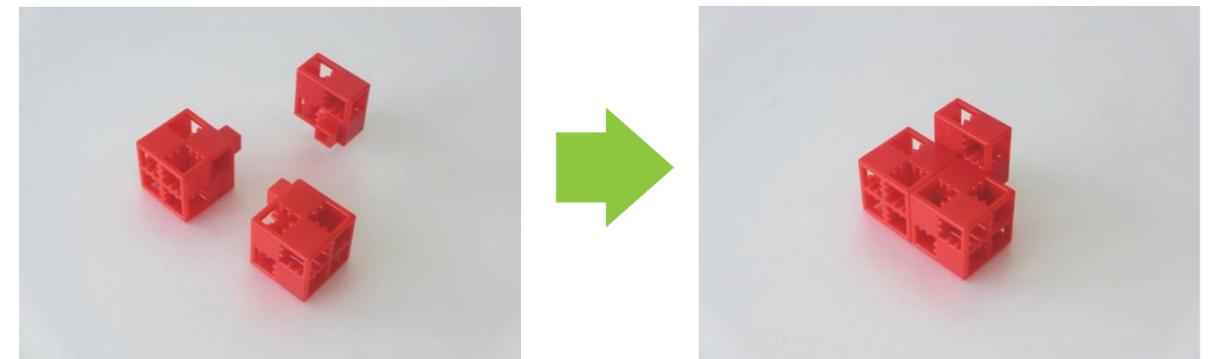
②④ Fixer la pièce ②① à la pièce ②③ tel qu'illustré ci-dessous.



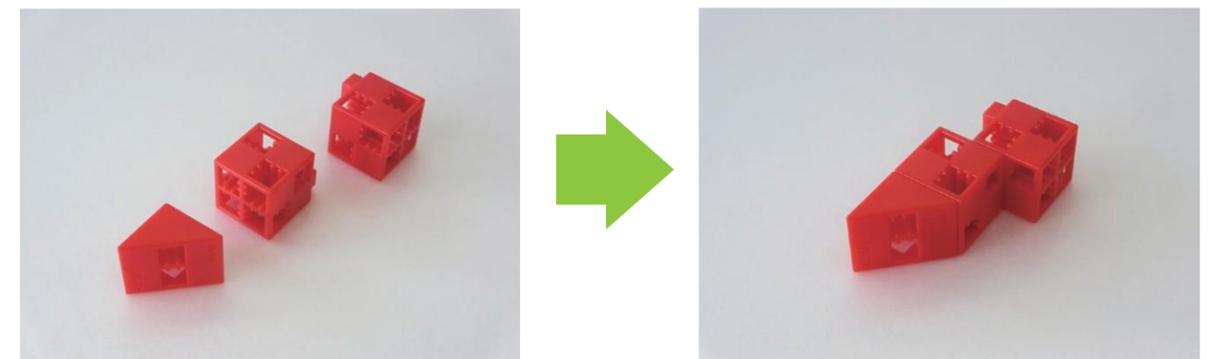
②⑤ Fixer la pièce ②④ à la pièce ②③ tel qu'illustré ci-dessous.



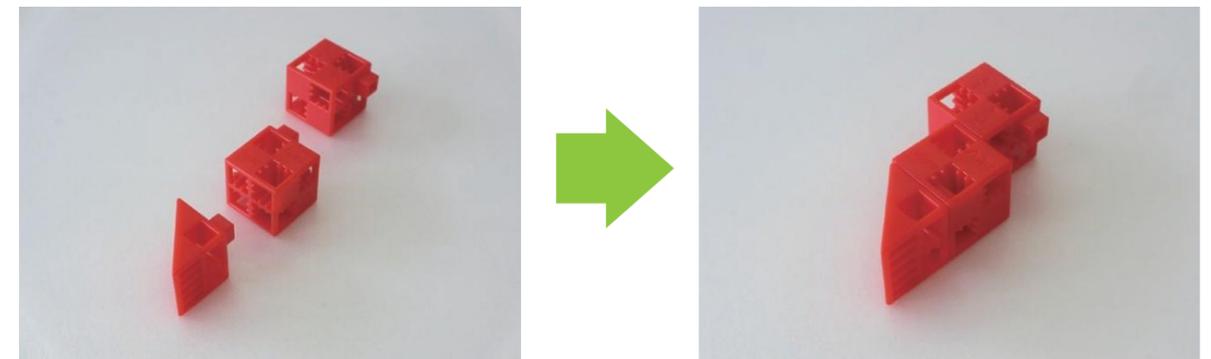
②⑥ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



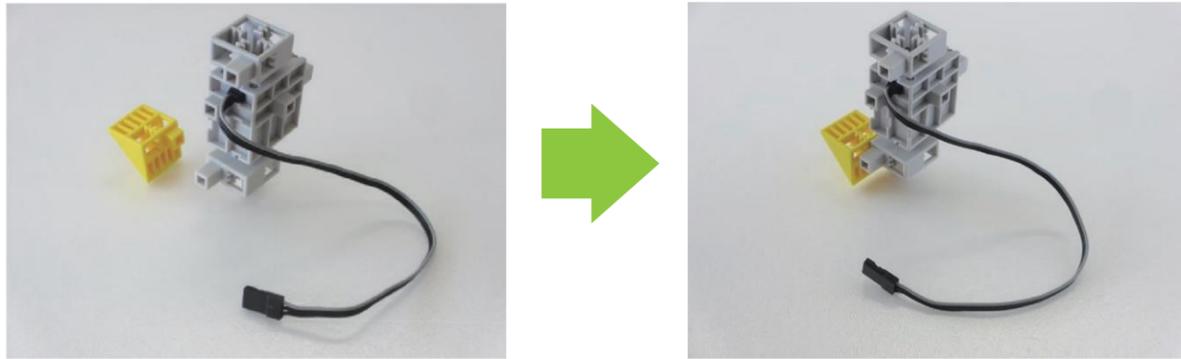
②⑦ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



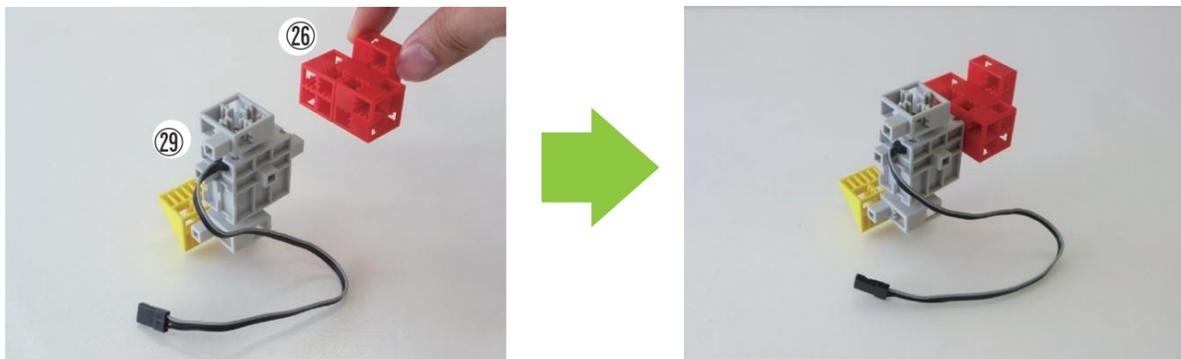
②⑧ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



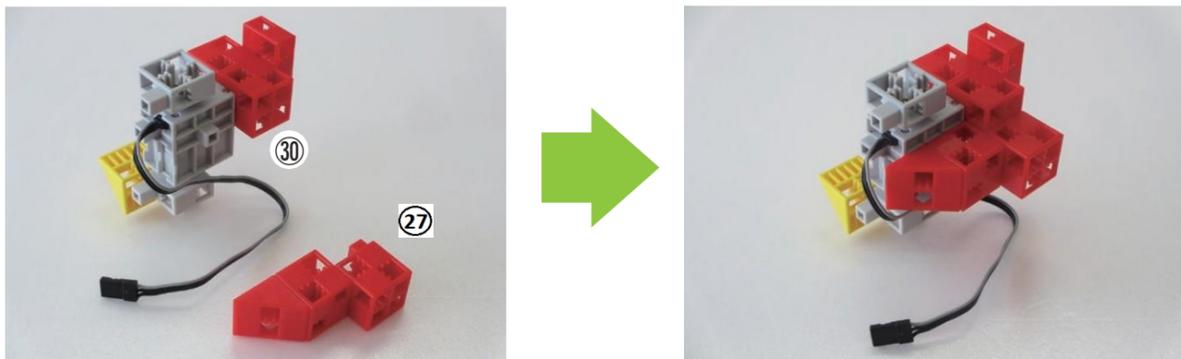
②⑨ Ajouter les blocs indiqués sur l'illustration au servomoteur.



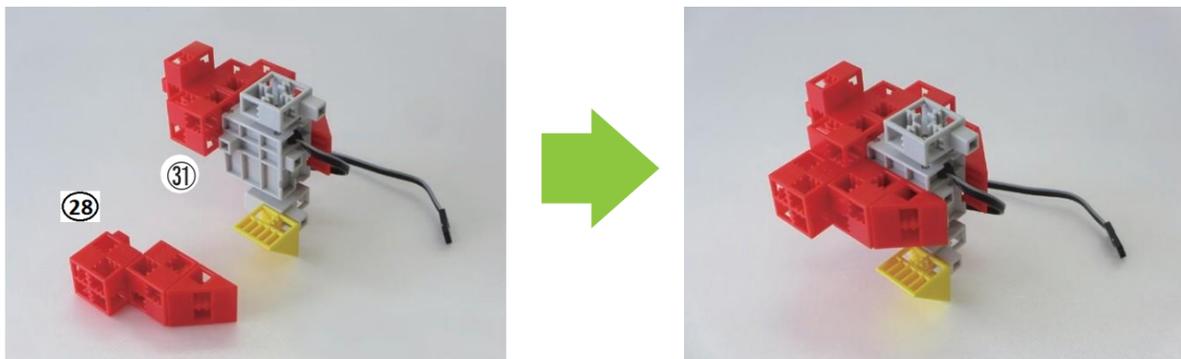
③⑩ Fixer la pièce ②⑥ à la pièce ②⑨ tel qu'illustré ci-dessous.



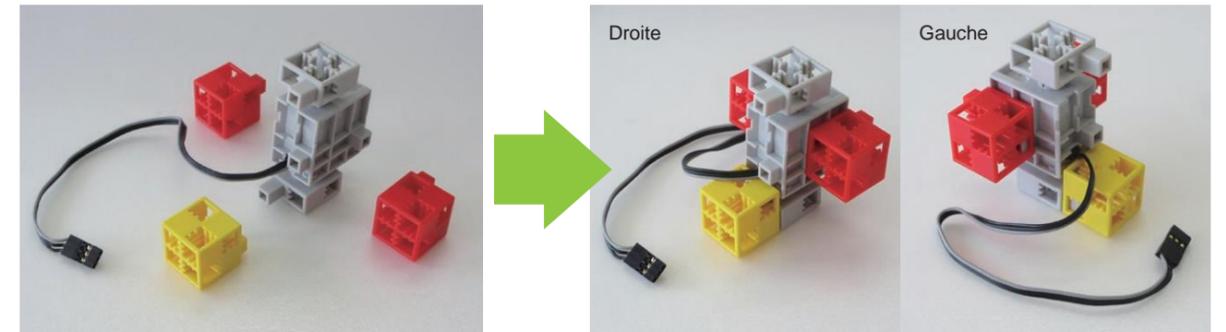
③① Fixer la pièce ②⑦ à la pièce ③⑩ tel qu'illustré ci-dessous.



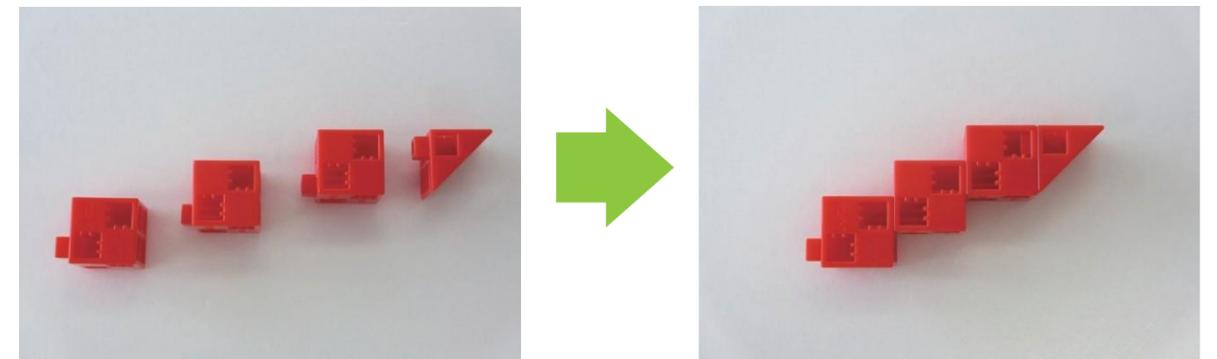
③② Fixer la pièce ②⑧ à la pièce ③① tel qu'illustré ci-dessous.



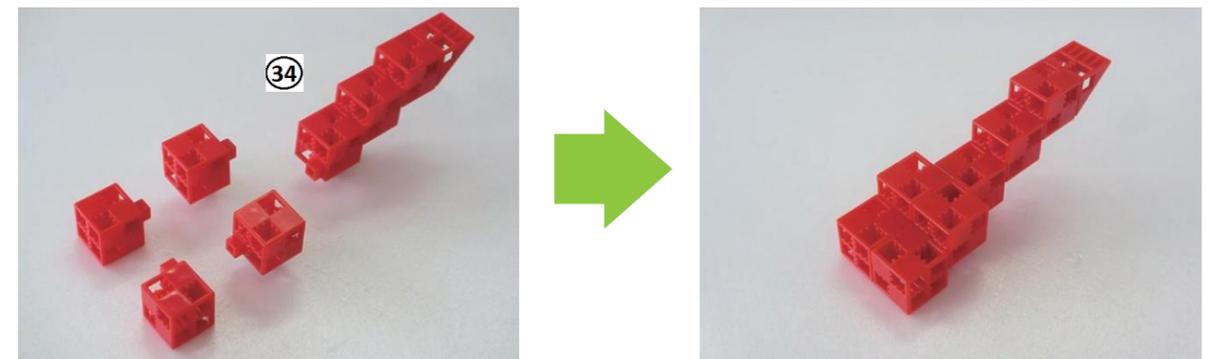
③③ Ajouter les blocs indiqués sur l'illustration au servomoteur.



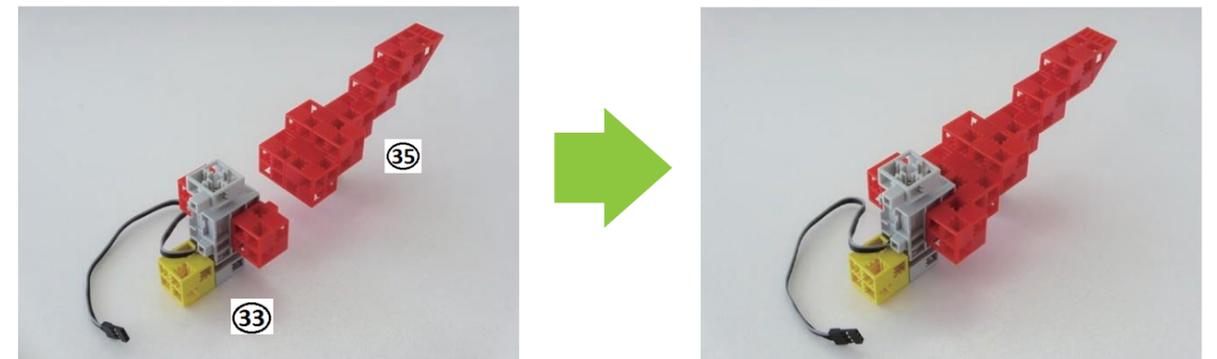
③④ Assembler les blocs tel qu'illustré ci-dessous.



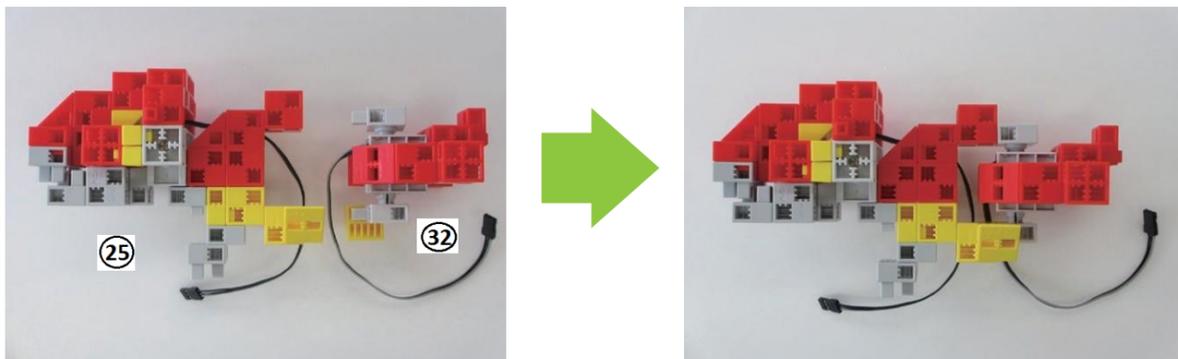
③⑤ Ajouter les blocs indiqués sur l'illustration à la pièce ③④.



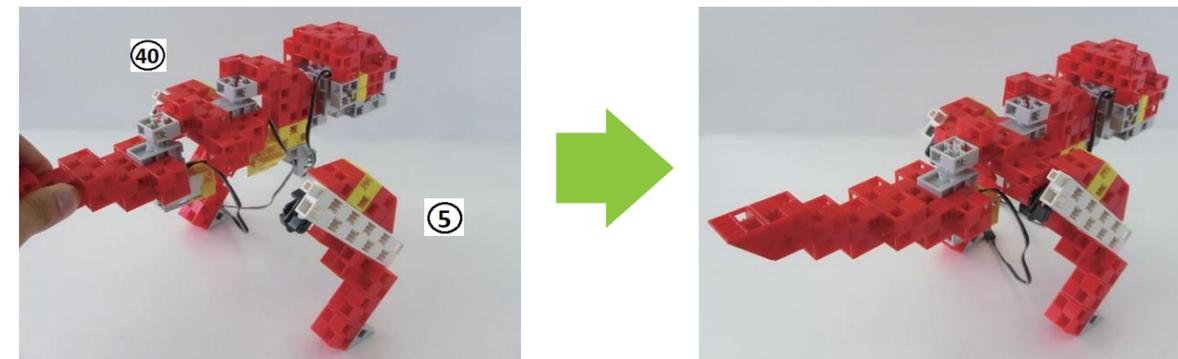
③⑥ Fixer la pièce ③⑤ à la pièce ③③ tel qu'illustré ci-dessous.



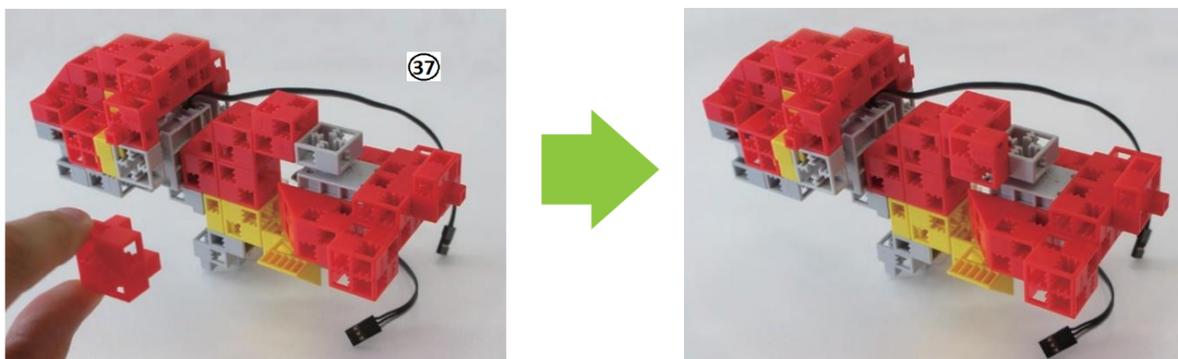
③7 Fixer la pièce ③2 à la pièce ②5 tel qu'illustré ci-dessous.



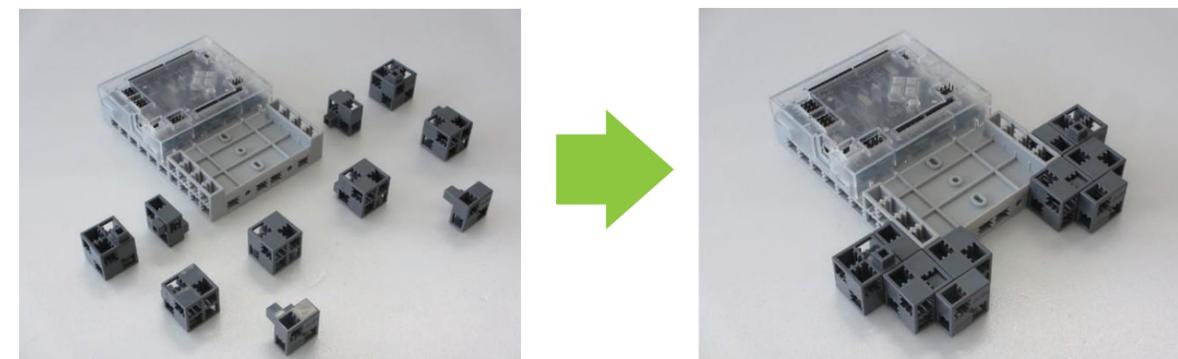
④1 Fixer la pièce ⑤ à la pièce ④0 tel qu'illustré ci-contre.



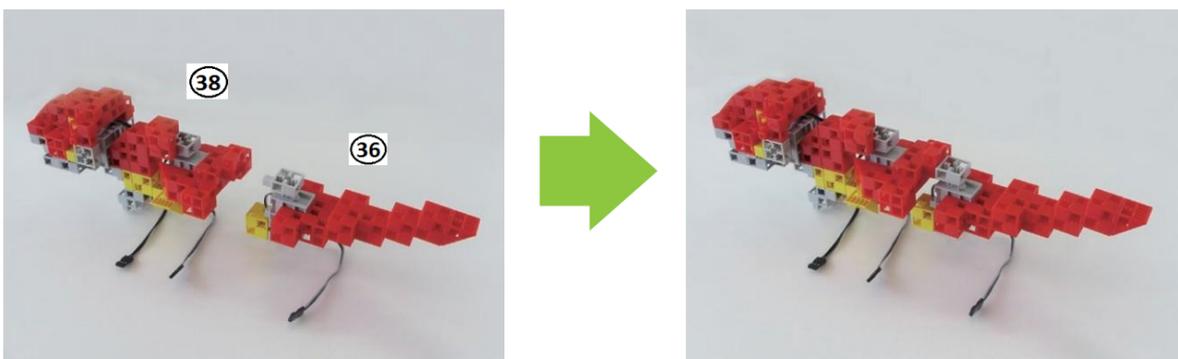
③8 Ajouter les blocs indiqués sur l'illustration à la pièce ③7.



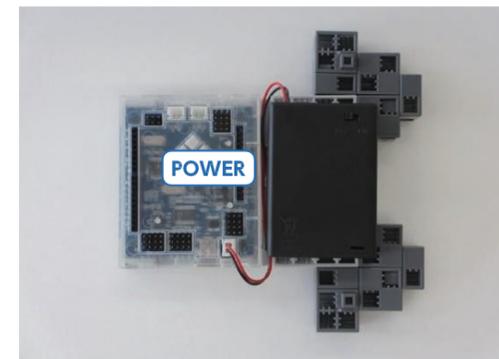
④2 Ajouter les blocs indiqués sur l'illustration au circuit électrique.



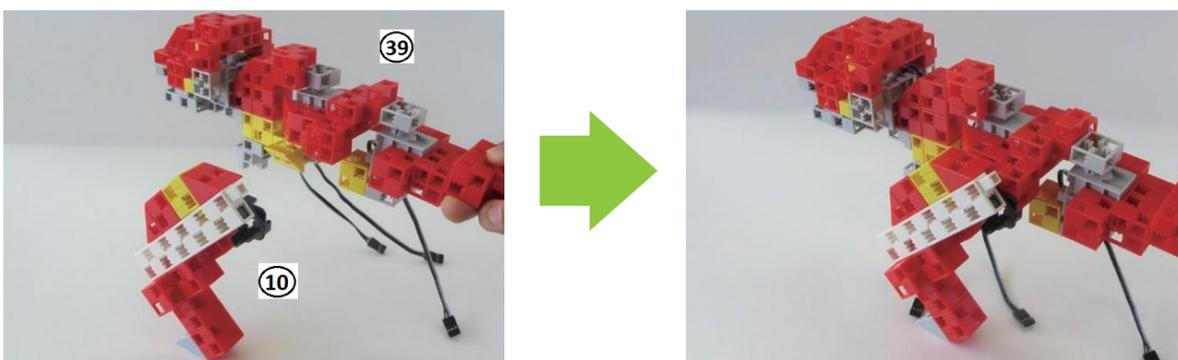
③9 Fixer la pièce ③6 à la pièce ③8 tel qu'illustré ci-dessous.



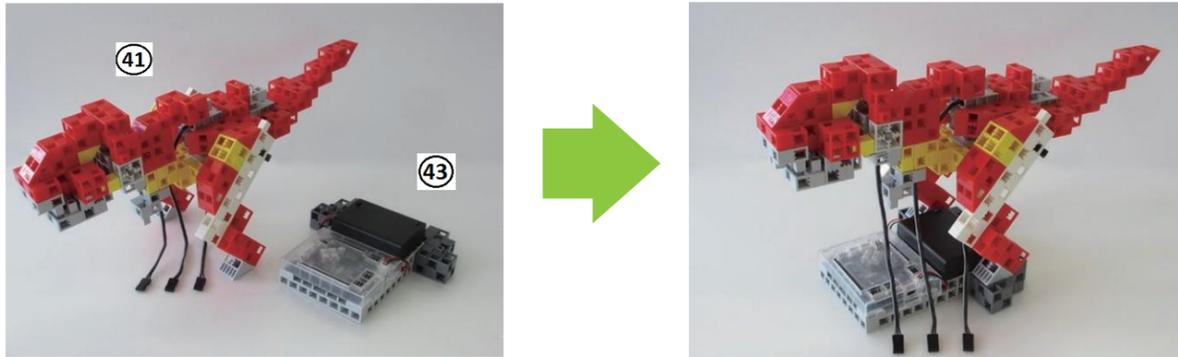
④3 Ajouter le boîtier de la batterie au circuit électrique et brancher les câbles tel qu'illustré ci-dessous.



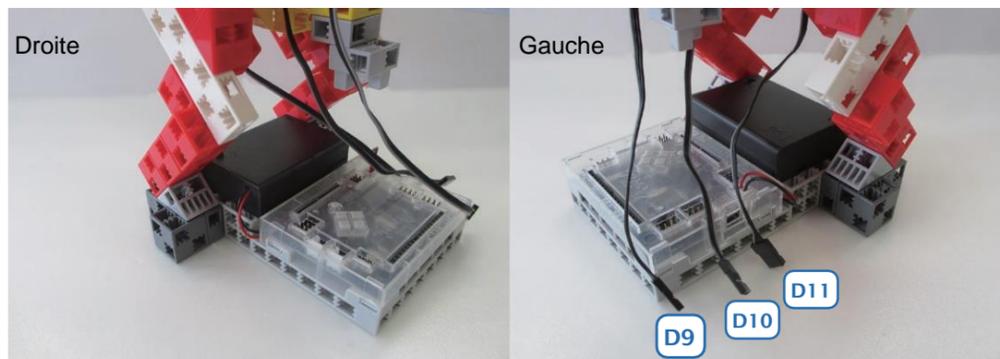
④0 Fixer la pièce ③9 à la pièce ⑩ tel qu'illustré ci-dessous.



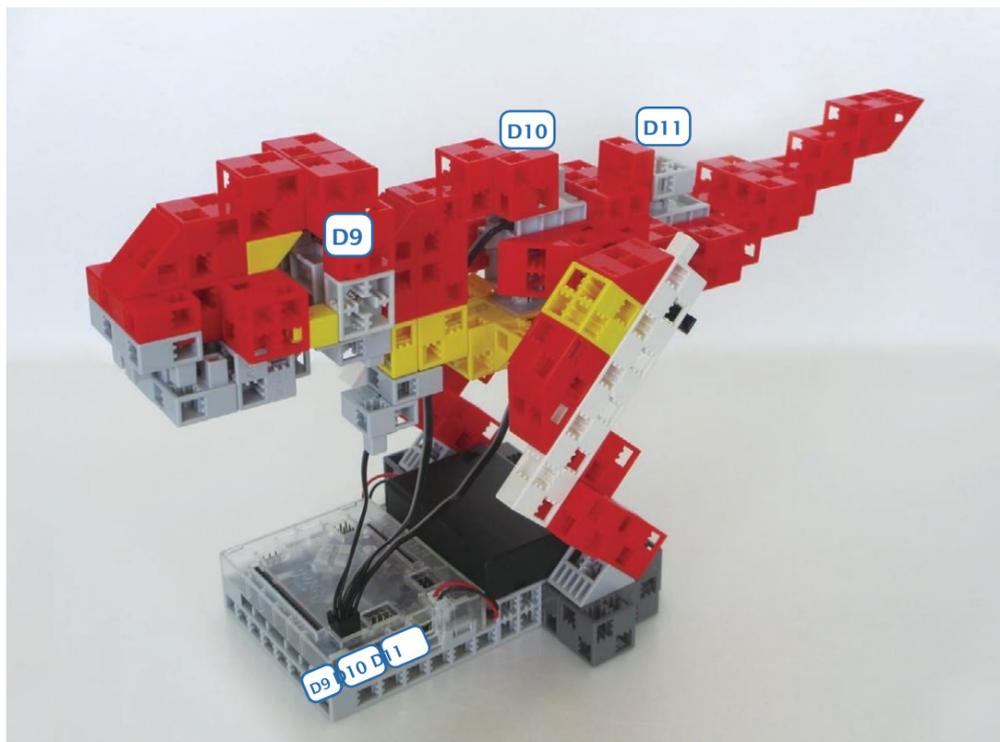
④④ Fixer la pièce ④① à la pièce ④③.



④⑤ Brancher les câbles au circuit électrique tel qu'illustré ci-dessous.



[Terminé !]



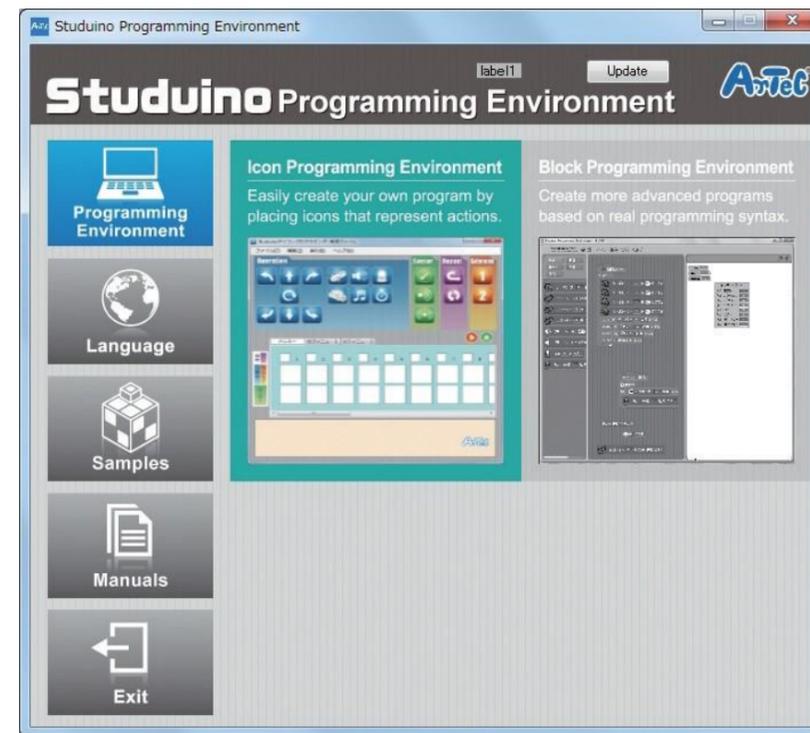
[Programmer votre robot]

Télécharger votre logiciel de programmation sur site d'ecolerobots.fr :

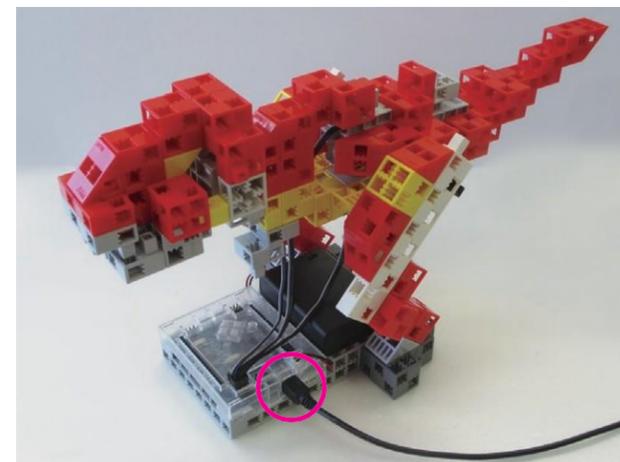
<https://www.ecolerobots.fr/studuino/>

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

Choisir **Icon Programming Environment**.

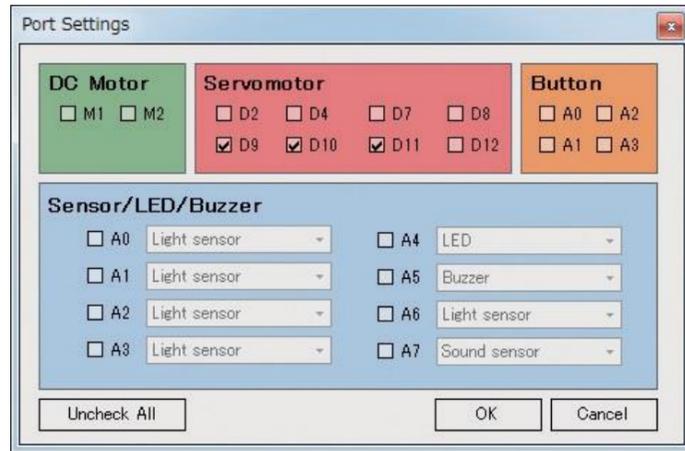


② Utiliser un câble USB pour raccorder votre circuit électrique à votre ordinateur.



③ Choisir la configuration des ports.

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

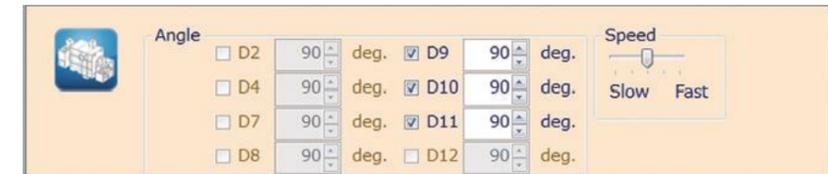


④ Placer les icônes illustrées ci-dessous.

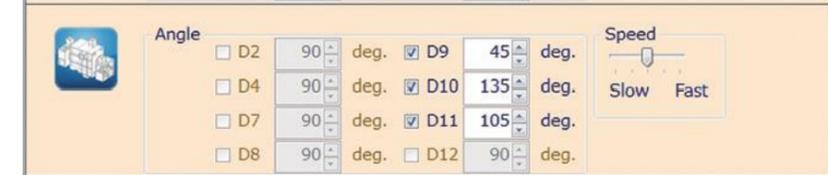


Cliquer sur Répéter indéfiniment dans la boîte de dialogue de la configuration Répéter.

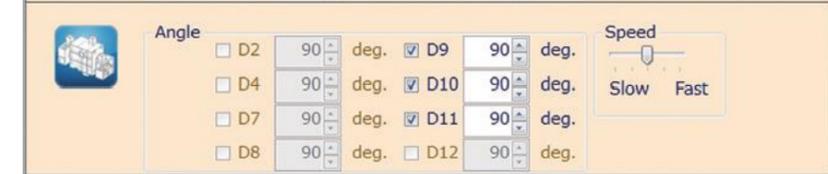
1



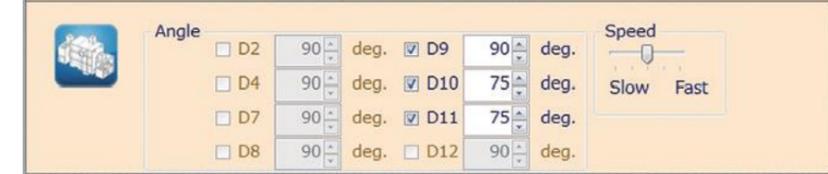
2



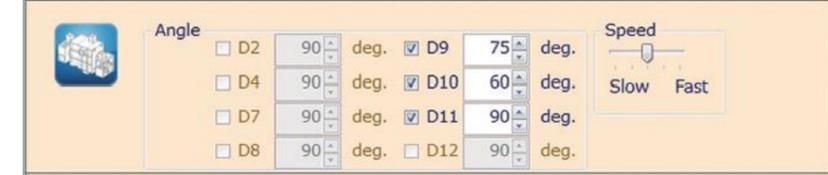
3



4



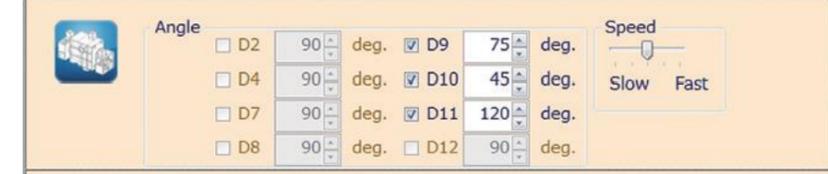
5



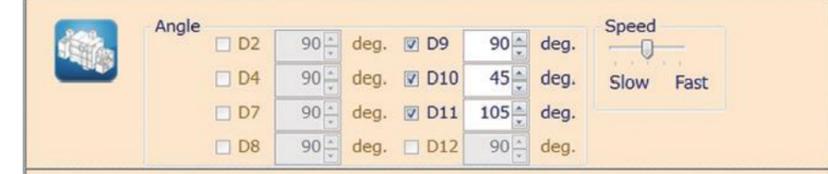
6



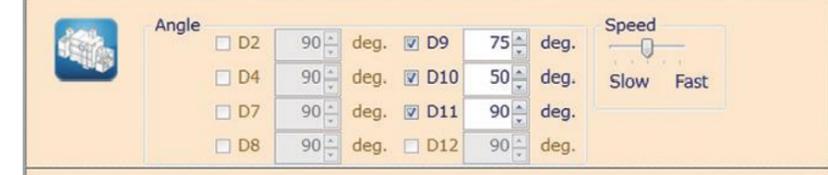
7



8



9



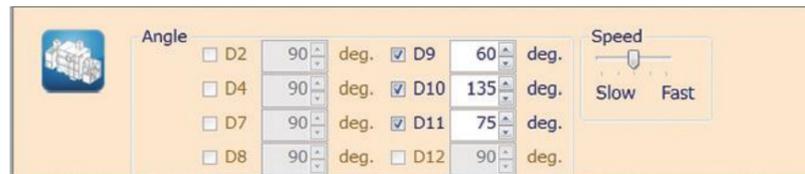
10



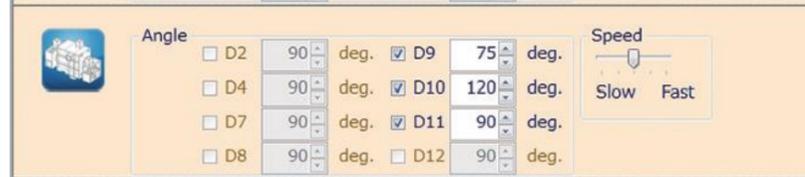
11



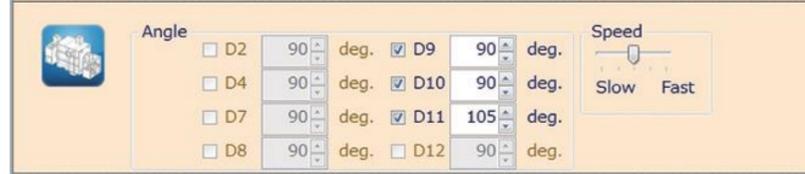
12



13



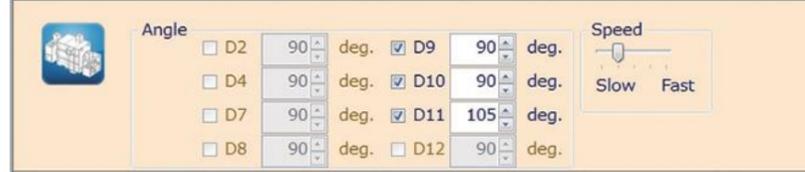
14



15



16



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.