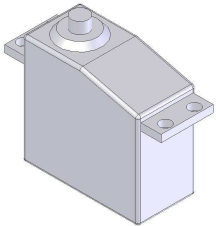
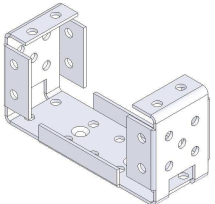
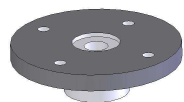
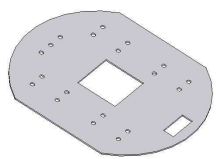


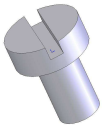
Liste des pièces :


| | |
|---|---|
| 1 | |
|  | |
| SERVOMOTEUR à ROTATION CONTINUE | 2 |


| | |
|---|---|
| 2 | |
|  | |
| CAGE SERVO | 2 |


| | |
|--|---|
| 3 | |
|  | |
| PALONNIER SERVO | 2 |


| | |
|---|---|
| 4 | |
|  | |
| CHASSIS | 3 |

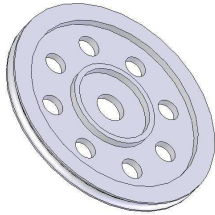
| | |
|--|----|
| 5 | |
|  | |
| VIS 3X5MM | 16 |


| | |
|--|---|
| 6 | |
|  | |
| VIS PALONNIER | 2 |

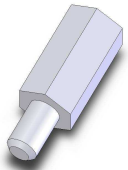
| | |
|--|---|
| 7 | |
|  | |
| VIS ATTACHE PALONNIER 1.6 MM | 8 |

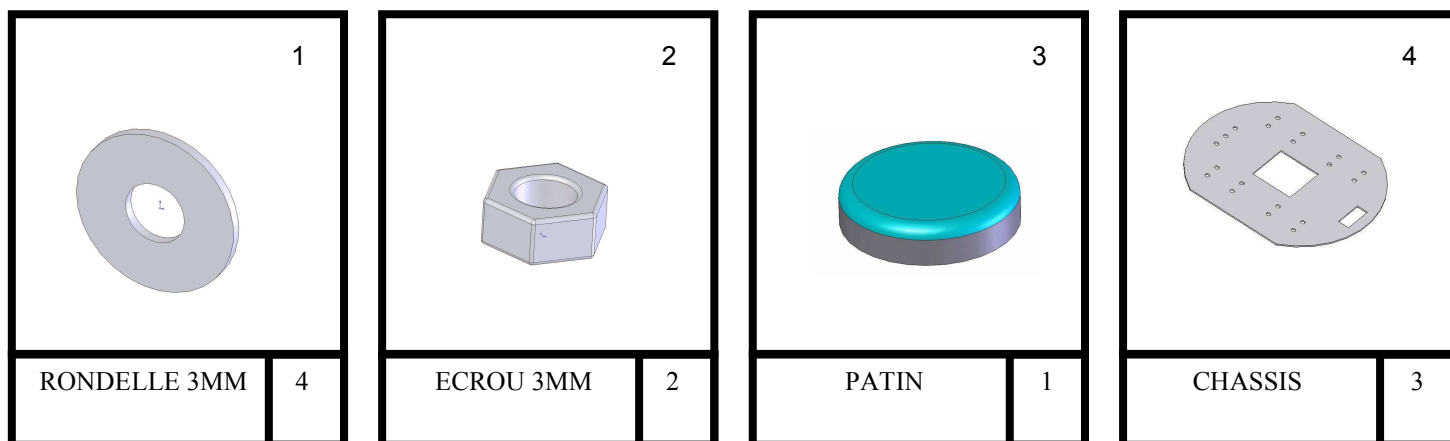
| | |
|---|---|
| 8 | |
|  | |
| ECROU PALONNIER | 8 |

| | |
|---|---|
| 9 | |
|  | |
| RONDELLE 1.6MM | 8 |

| | |
|---|---|
| 10 | |
|  | |
| JANTE | 2 |

| | |
|--|---|
| 11 | |
|  | |
| PNEU (joint chorique) | 2 |

| | |
|---|---|
| 12 | |
|  | |
| ENTRETOISE MF 3X10MM | 4 |

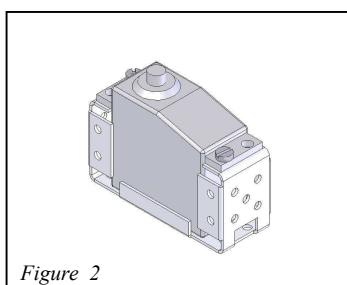
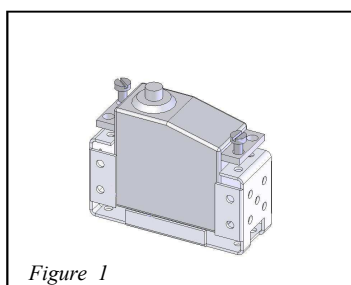


Procédure de montage :

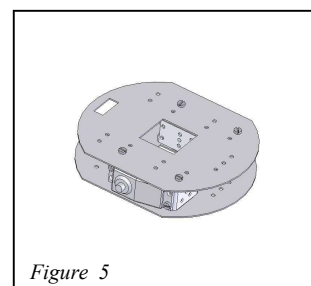
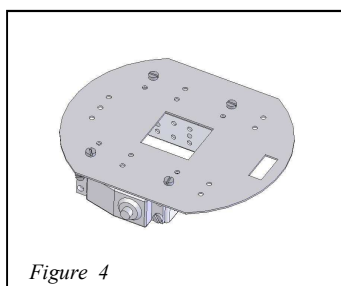
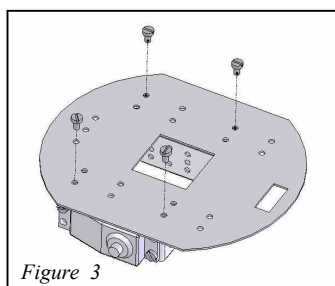
Étape 1 : Positionner le **servomoteur à rotation continue (1)** sur la **cage (2)**. Faire passer le cordon du **servomoteur (1)** dans la découpe latérale de la **cage (3)**. Voir la figure 1. Tirer légèrement puis enfoncer le **servomoteur (1)** jusqu'à ce qu'il soit posé sur la **cage (3)**.

Fixer à l'aide de deux **vis de 3 mm (10)** sur les pattes du **servomoteur (1)** dans les trous prévus à cet effet. Voir la figure 2.

Répéter l'opération deux fois.



Étape 2 : Placer sur un des 3 **châssis (4)**, les 2 blocs moteurs à **servomoteurs à rotation continue (1)** en utilisant des **vis de 3 mm (5)**. Voir les figures 3 & 4.



Étape 3 : Placer un autre des 3 **châssis (4)**, de l'autre côté des blocs moteurs déjà utilisés pour l'autre **châssis (4)**. Fixer à l'aide de **vis de 3 mm (5)**. Voir la figure 5.

Étape 4 : Visser 2 entretoises de 3X10mm (12) Male femelle sur un des châssis (4), utiliser le pas de vis de la cage (2). Voir la figure 6.

Étape 5 : Visser 2 entretoises de 3X10mm (12) Male femelle un des châssis (4), utiliser deux écrous de 3 mm (14). Voir la figure 7.

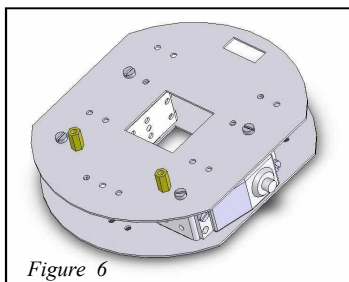


Figure 6

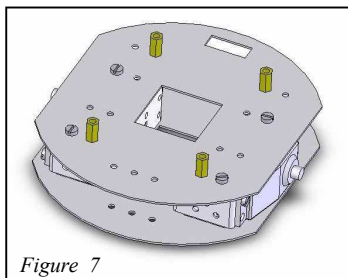


Figure 7

Étape 6 : Placer le dernier châssis (4) sur les entretoises (12), en s'assurant du bon placement de ce dernier. Fixer l'ensemble avec des vis de 3mm (16). Voir les figures 8 et 9.

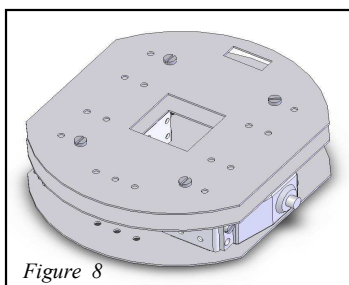


Figure 8

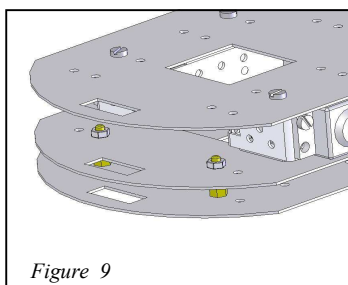


Figure 9

Assemblage des roues

Étape 1 : placer le palonnier (3) sur la jante (10). Fixer le à l'aide de 4 vis de 1.6mm (7) et 4 écrous de 1.6 mm (8), placez y éventuellement des rondelles de 1.6 mm (9). Voir la figure 8.

Étape 2 : placer maintenant le joint torique (11) qui fait office bande de roulement. Voir la figure 9.

Faite cet assemblage deux fois.

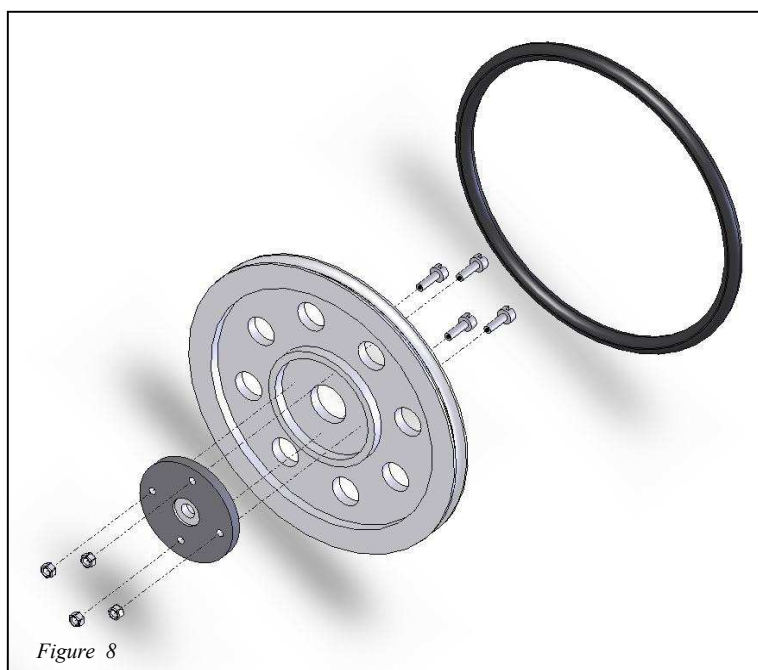


Figure 8

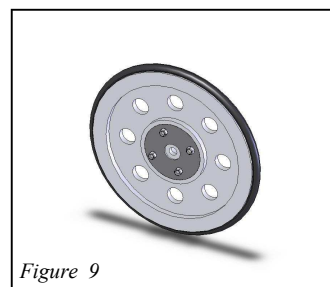


Figure 9

Assemblage FINAL

Étape 1 : Placer les roues sur les axes des **servomoteurs (1)**. Voir la figure 6. puis placer les vis **palonniers (6)** pour fixer solidement ces roues.

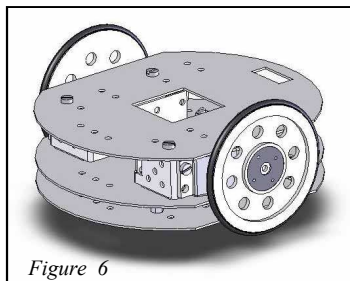


Figure 6

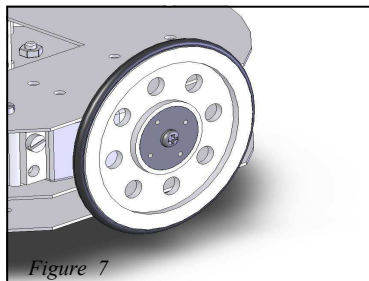


Figure 7

Étape 2 : Placer le **patin (3)** autocollant sous le robot, il permettra un équilibre lors du déplacement. Voir la figure 7.

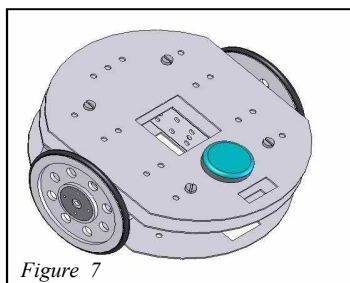
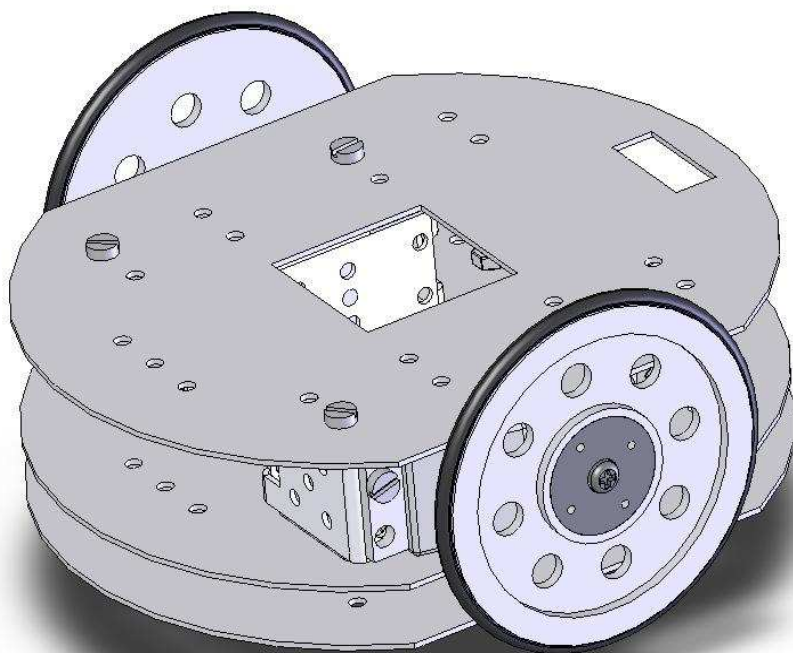


Figure 7



Votre mécanique est maintenant assemblée. Il reste à faire quelques réglages, personnalisations, et tests.

Il vous faut régler la hauteur du châssis inférieur par rapport au sol, votre robot doit être le plus parallèle possible par rapport au sol. Pour cela, modifier la hauteur des entretoises sous le robot, en rajoutant des rondelles de 3 mm ou même des écrous supplémentaires. Il est possible de tourner les servomoteurs ou les cages pour décentrer l'axes des roues, cela donne un autre comportement à votre robot.

Il est également possible de sortir les cages en les vissant plus vers l'extérieurs, l'écartement des roues sera plus important.

Il est recommandé de placer les piles ou les accus entre les blocs moteurs et de placer l'électronique sur la partie supérieur du robot. Percer des trous adaptés à votre ou vos cartes électroniques.

Assemblage avec option PINCE

Pour l'assemblage de la pince, reportez vous à la notice de montage de la pince 2 axes.

Étape 1 : Démontez le châssis inférieur (4), celui le plus proche du sol, Voir les figures 9 & 10.

Étape 2 : faites glisser la brique Easy de la pince entre les châssis (4) du robot à roues. Il y a 3 trous qui permettent le vissage. Voir Figure 11.

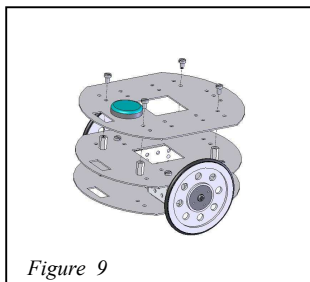


Figure 9

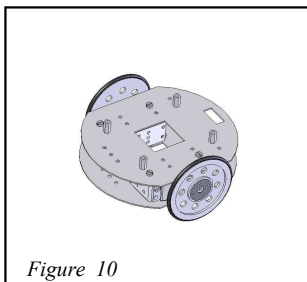


Figure 10

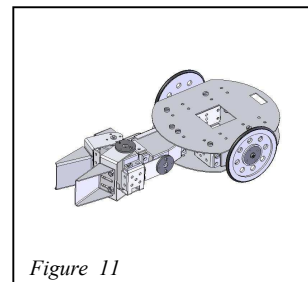


Figure 11

Étape 3 : Visser la pince avec 2 vis 3mm (5) sur le châssis (4), puis visser de l'autre côté avec 2 vis de 3 mm . Voir les figures 12 & 13.

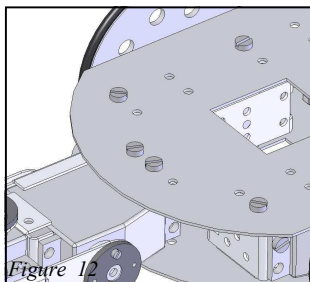


Figure 12

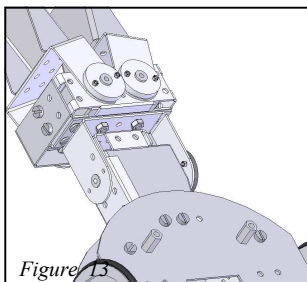


Figure 13

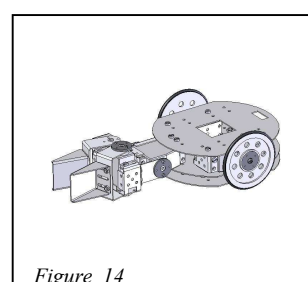


Figure 14

Étape 4 : Remonter le châssis (4) inférieur démonté précédemment. Votre pince est maintenant montée.

