



Assemblage Allbot

Association Francas de Seine Maritime

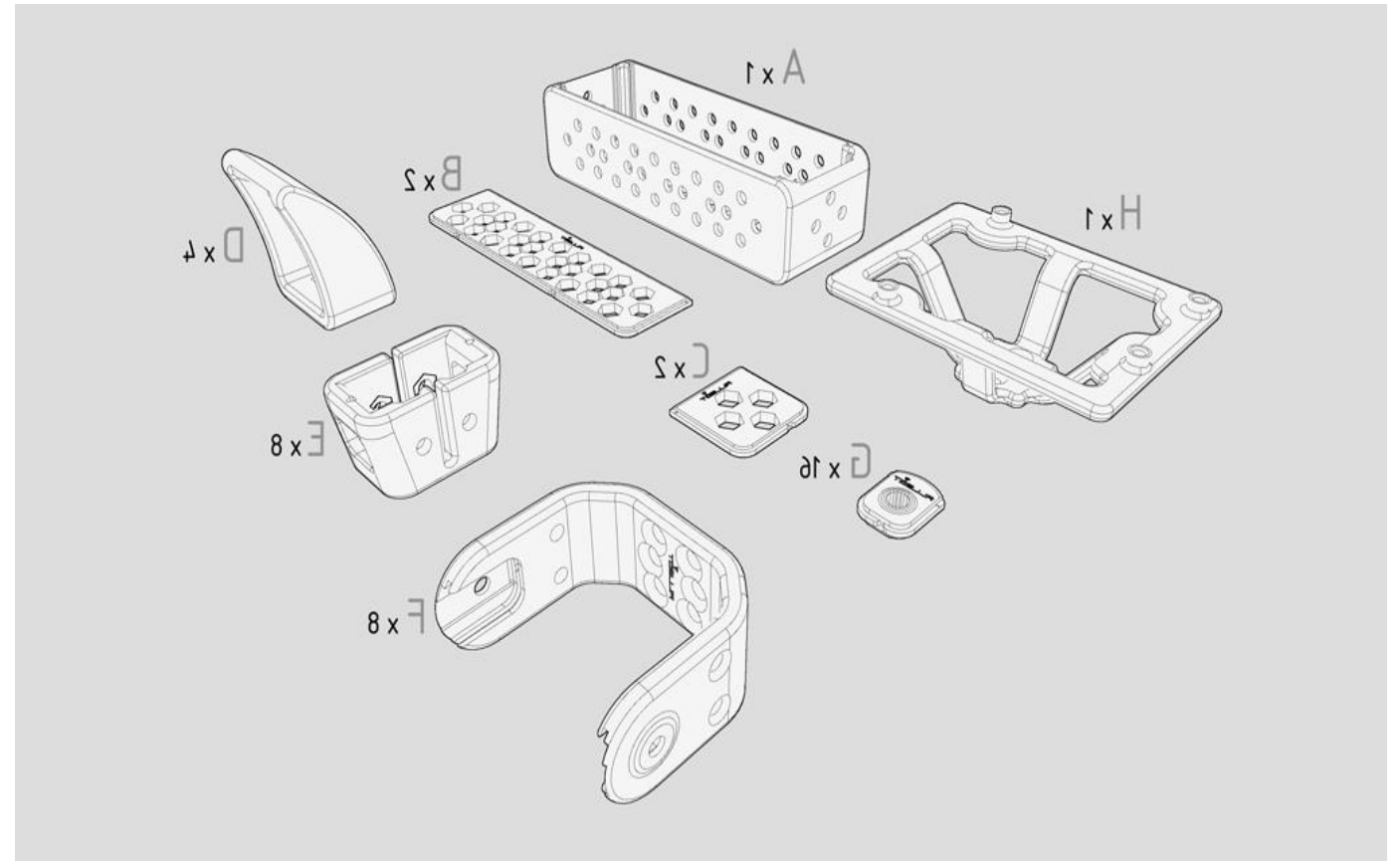
Avenue du Bic Auber , 76800

Saint-Etienne-du-Rouvray

Contenu ALLBOT

Toutes les pièce nécessaires pour l'assemblage d'ALLBOT

- A.1 x PIÈCE DORSALE A
- B.2 x PIÈCE DORSALE B
- C.2 x PIÈCE DORSALE C
- D.4 x PIED PLAT
- E.8 x SUPPORT SERVO
- F.8 x BRAS ROBOTIQUE A
- G.16 x BRAS ROBOTIQUE B
- H.1 x SUPPORT CI

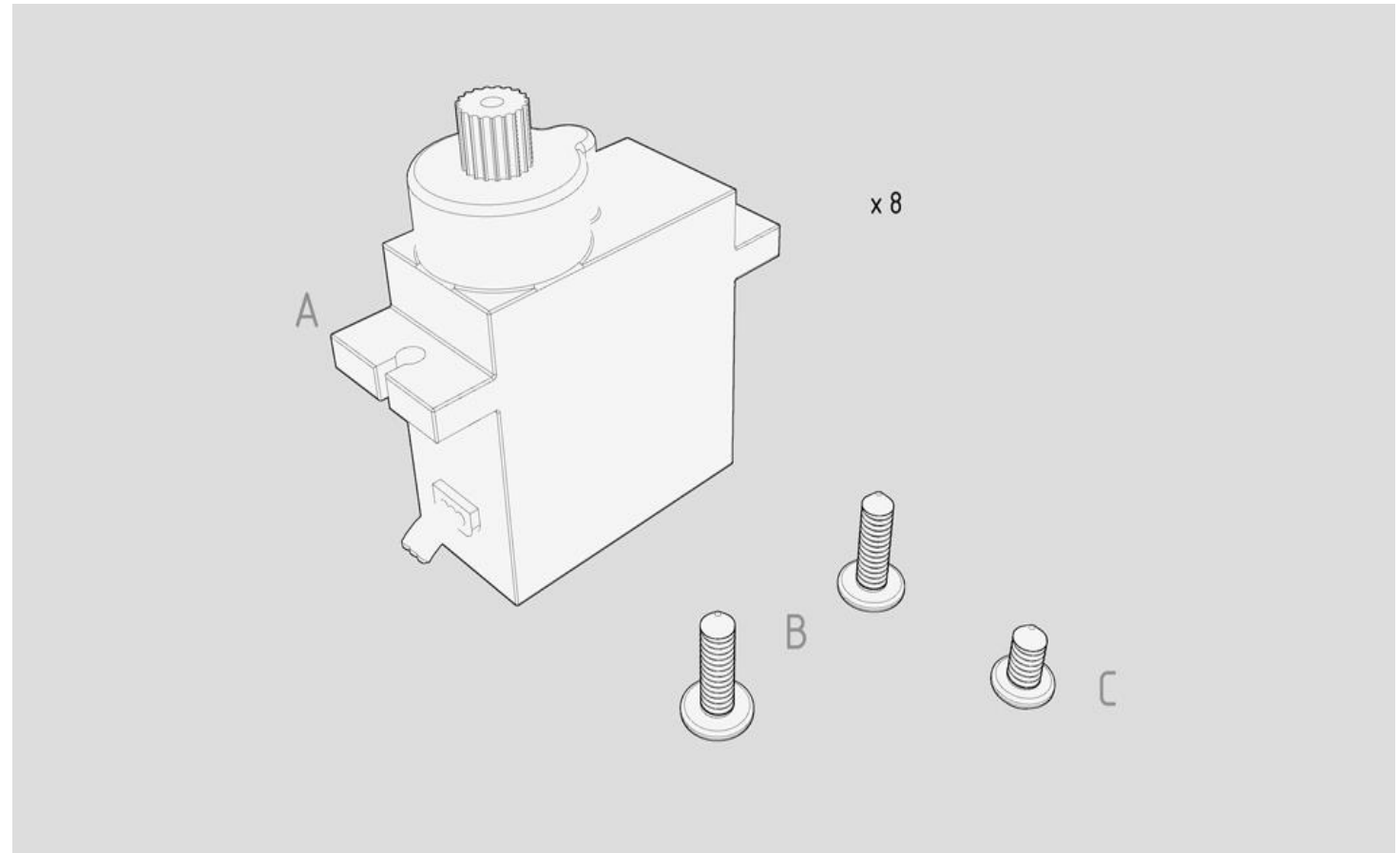


Les servo et les vis servo que tu dois utiliser pour ton robot sont les suivants :

A.1 x SERVO 9G (Tu auras besoin
De 8 servo au total pour ton allbot)

B.2 x VIS SERVO, MOYENNE

C.1 x VIS SERVO, PETITE



Il te faudra ces quatre types de vis différents pour procéder à ton montage.

A.5 x ÉCROU M3

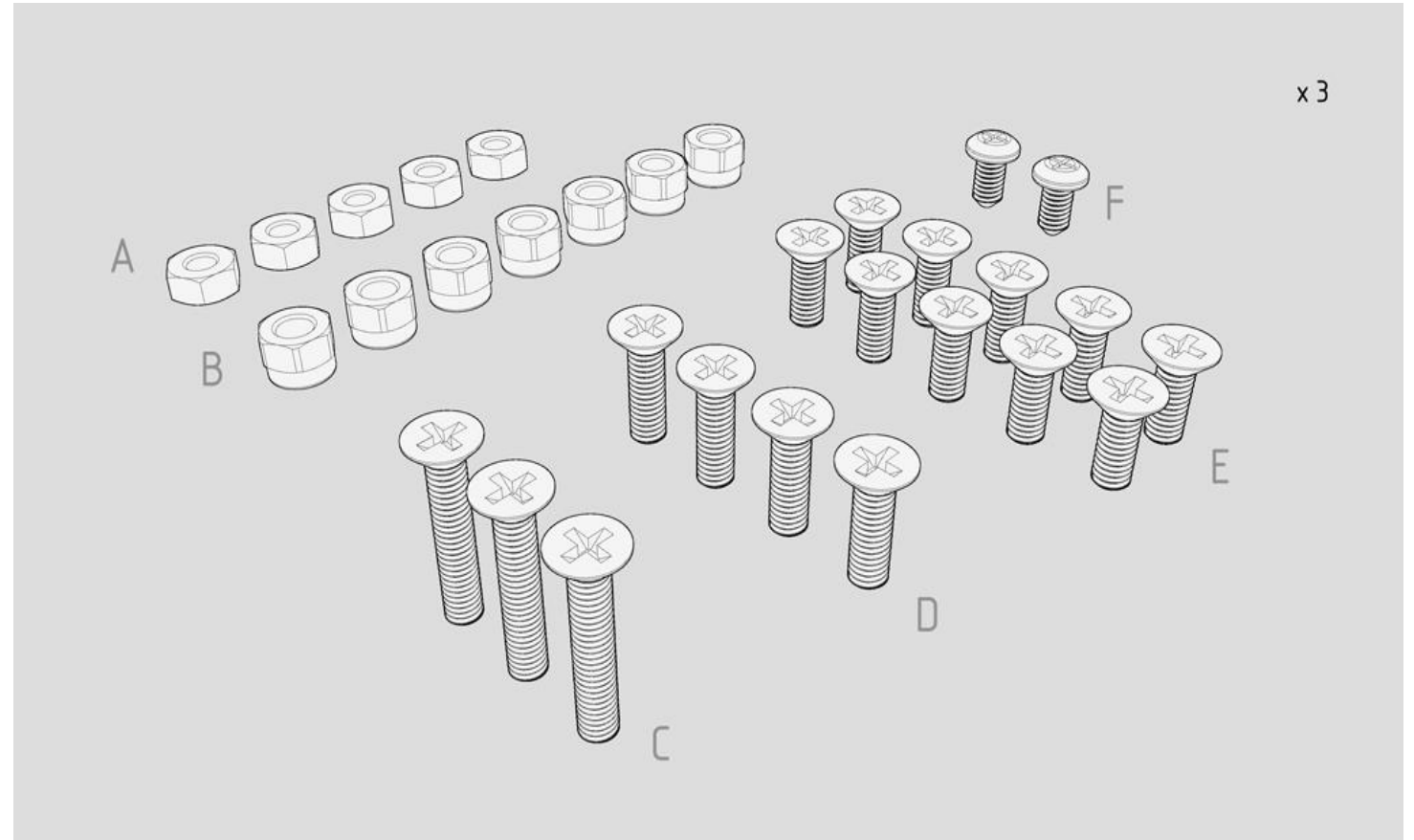
B.7 x ÉCROU DE VERROUILLAGE M3

C.3 x BOULON M3 x 16 mm

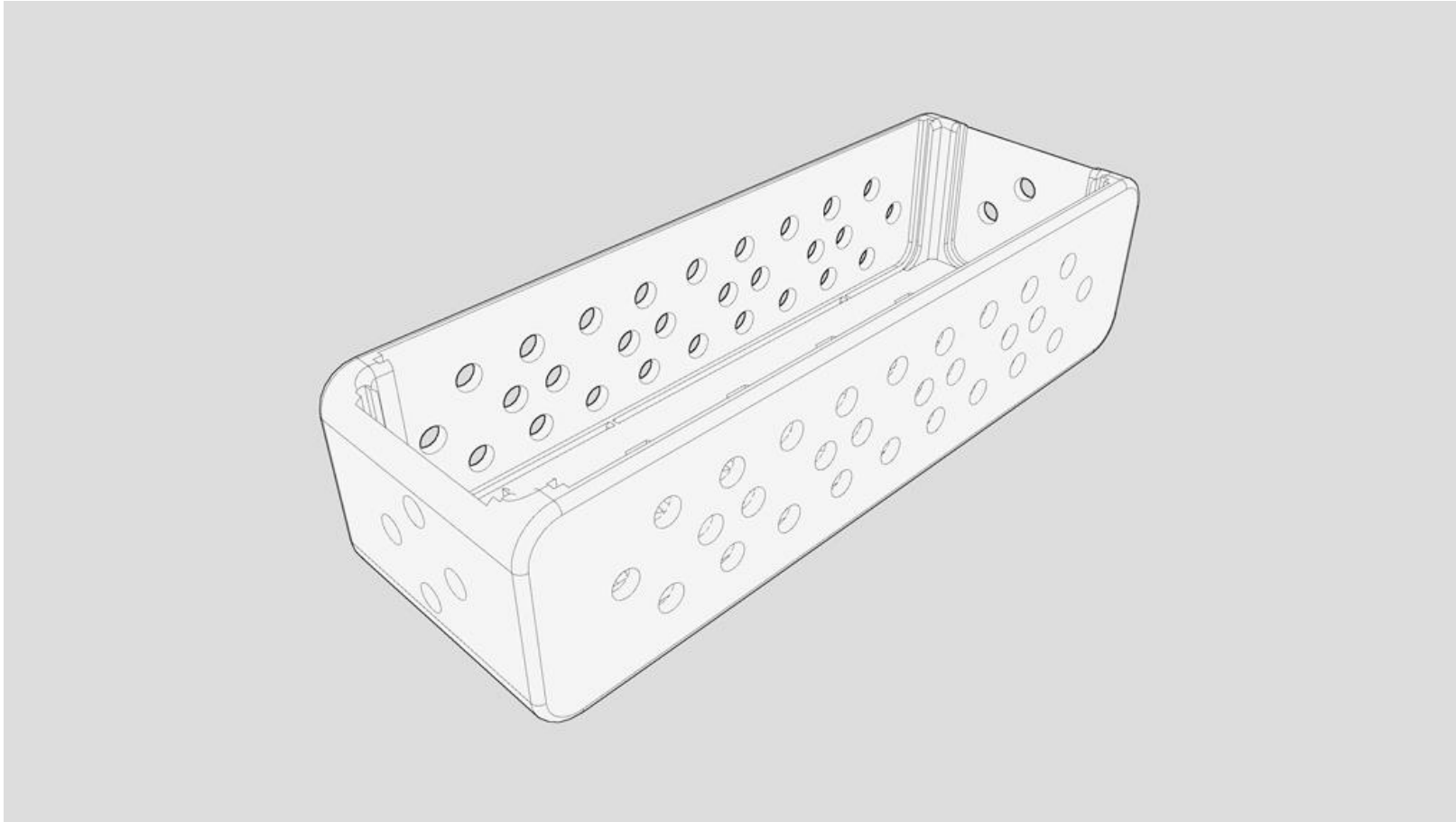
D.4 x BOULON M3 x 10 mm

E.10 x BOULON M3 x 8 mm

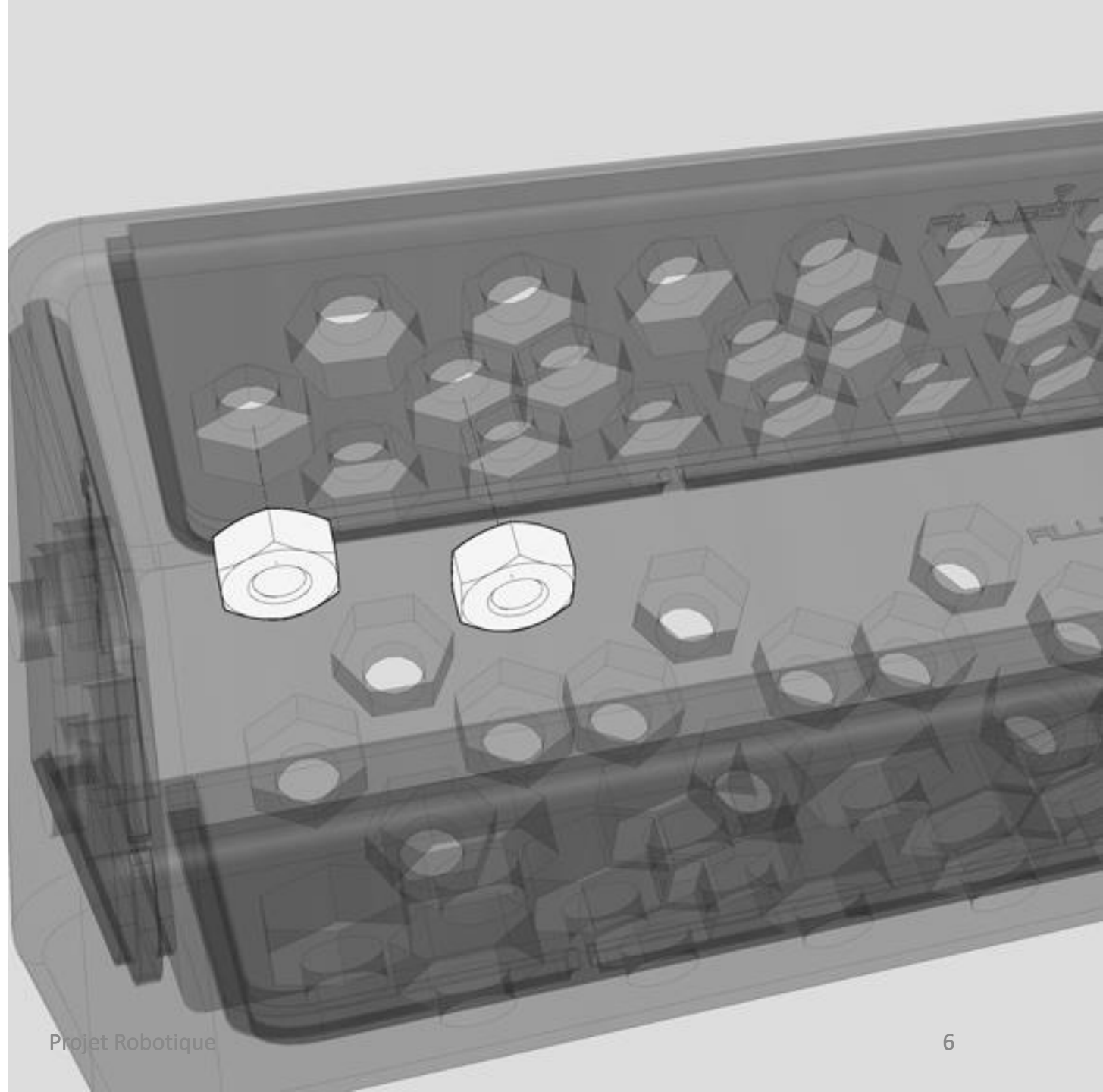
F.2 x VIS AUTO-TARAUDANTE

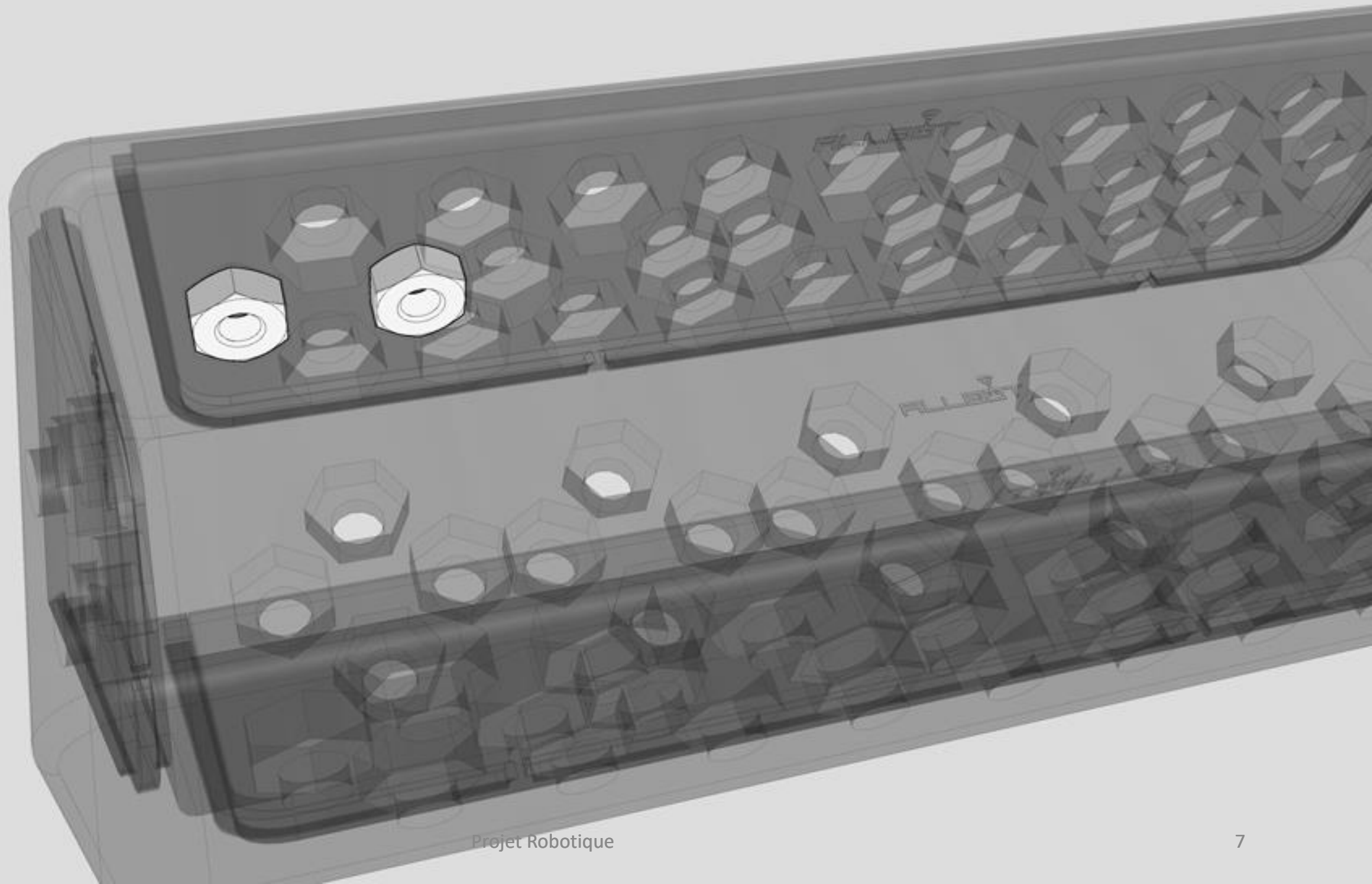


1. On va commencer par la partie qui s'appelle la "pièce dorsale". C'est comme le dos du poisson, mais sur le dessus. Tu peux la reconnaître parce qu'elle est souvent plus grande.



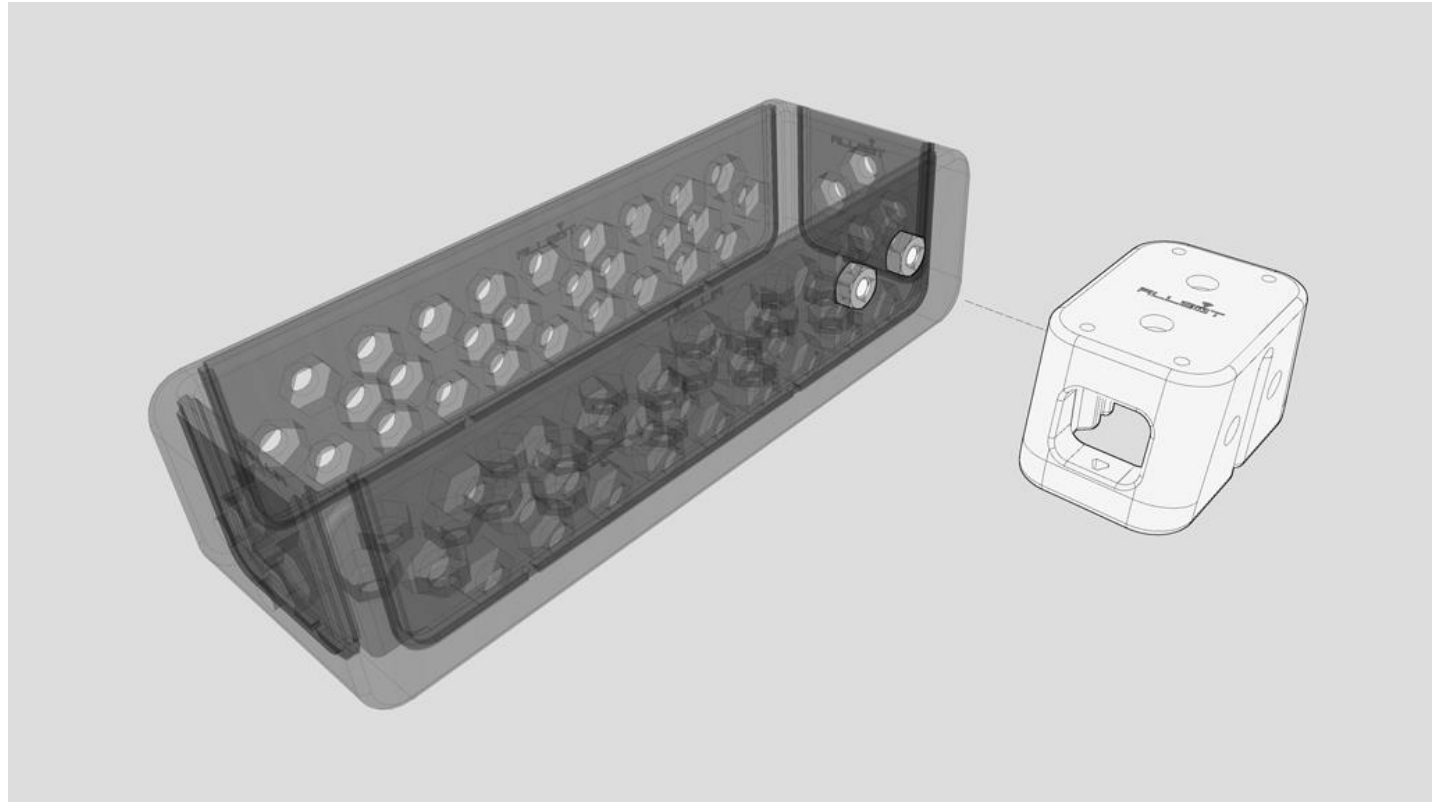
2. Prends deux petites pièces appelées ÉCROU M3 et place-les délicatement dans les espaces prévus sur la grande pièce appelée PIÈCE DORSALE (tu peux regarder l'image ci-dessous pour t'aider).

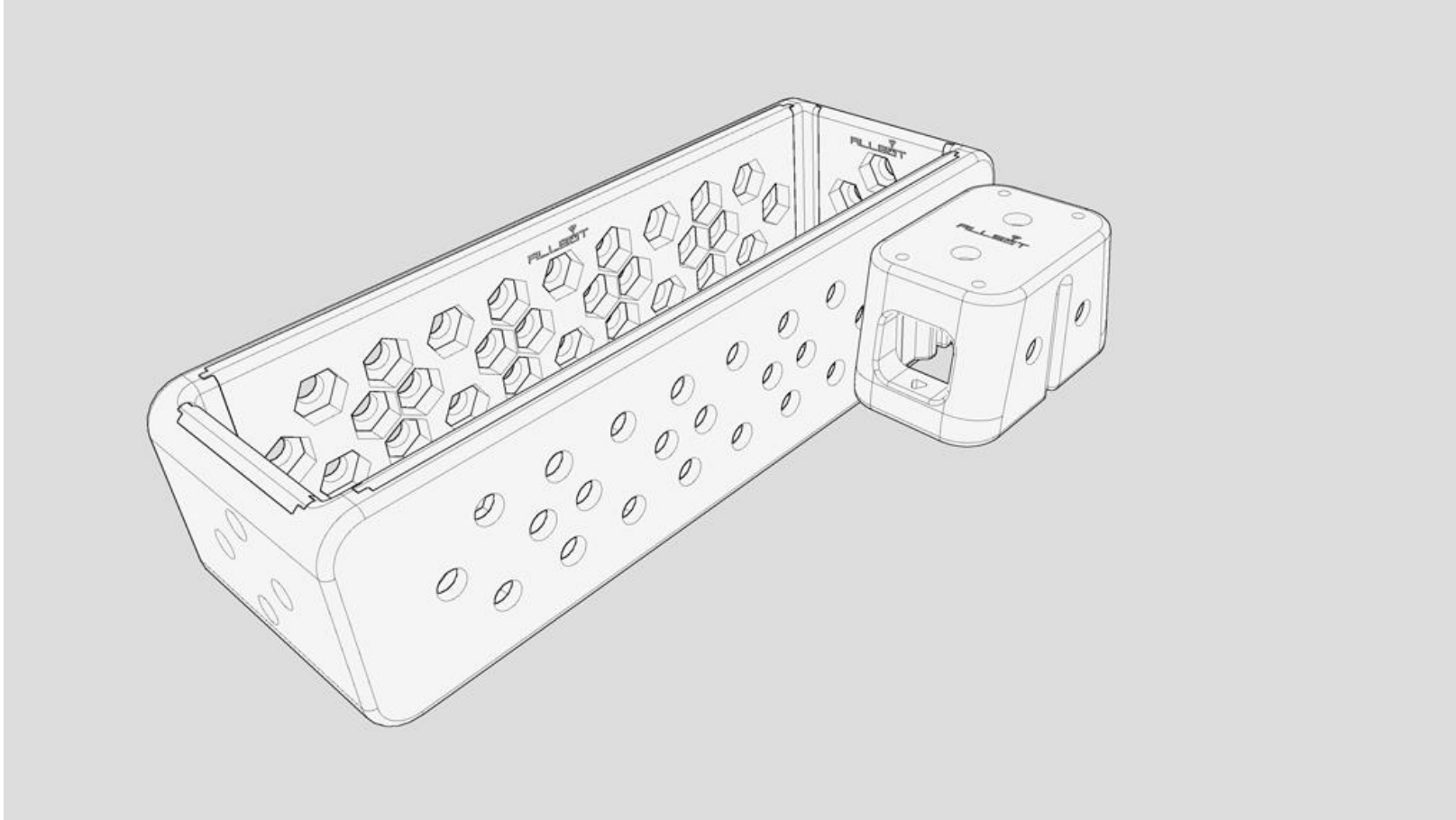


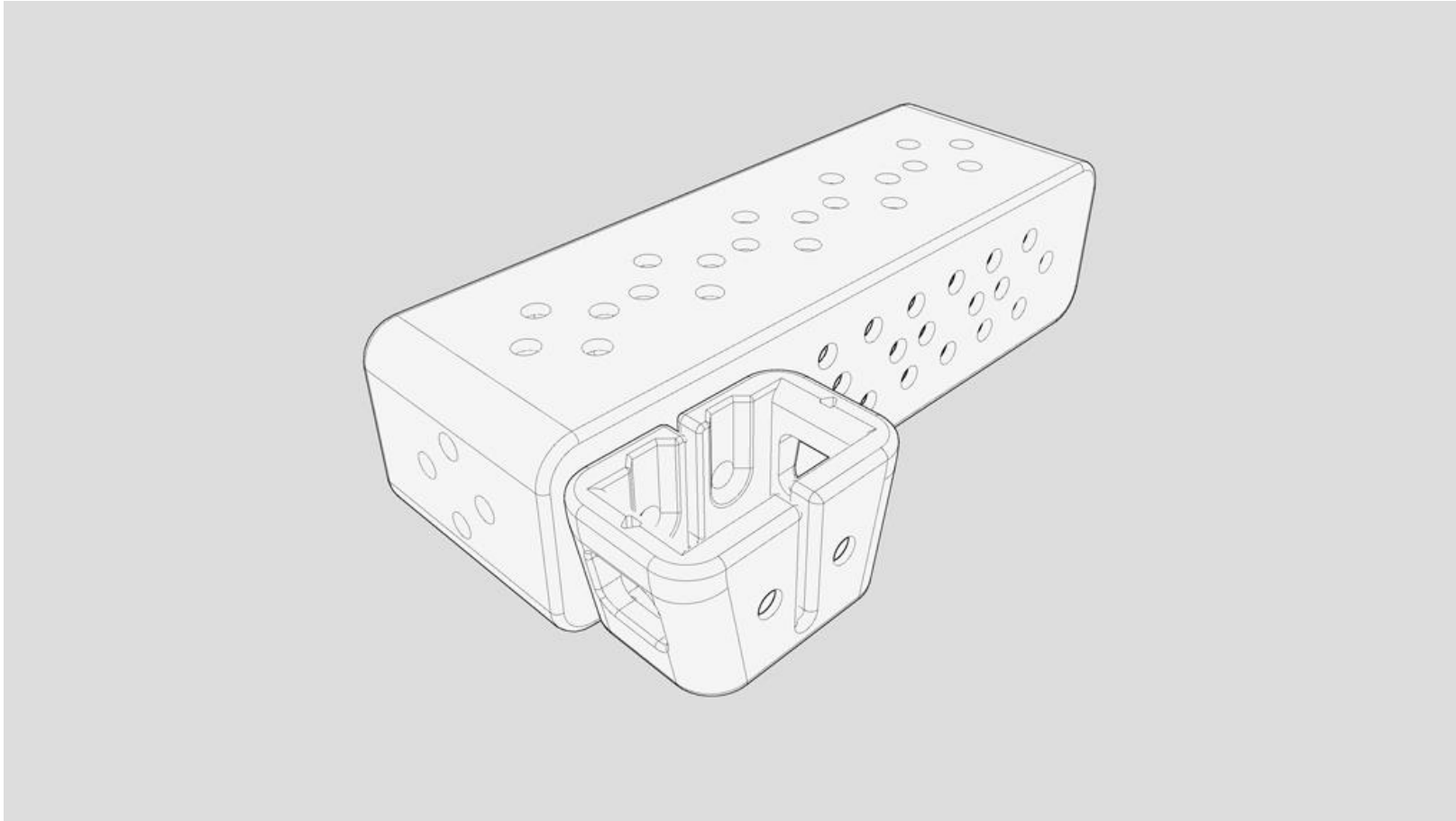


3. Nous allons à présent apprendre comment placer un support servo. Le support servo est un petit objet qui aide à maintenir le servo en place.

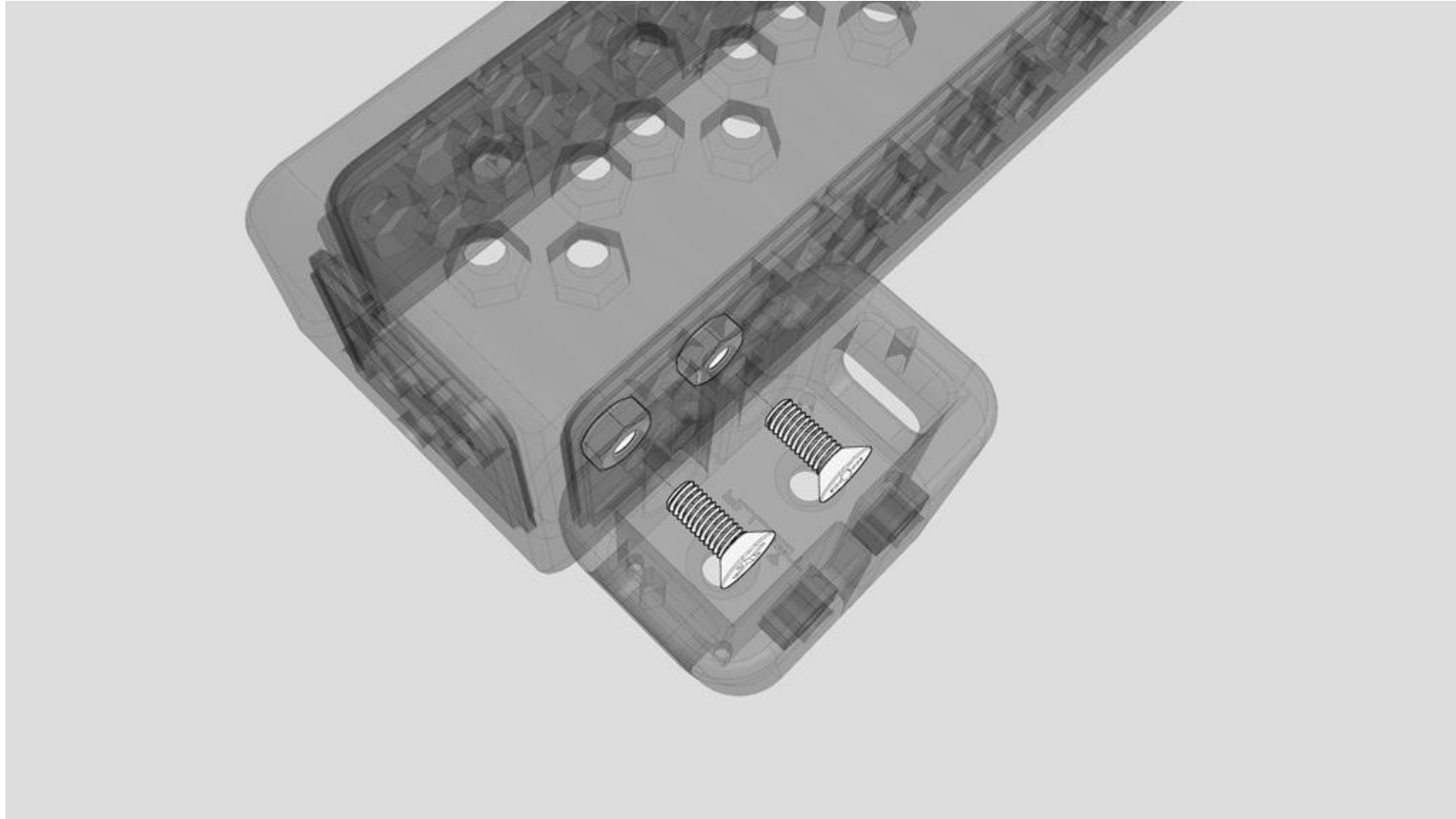
Tout d'abord, il faut prendre le support et le placer sur une surface plane. Ensuite, il faut insérer le servo dans le support. Assurez-vous que le servo est bien fixé en place

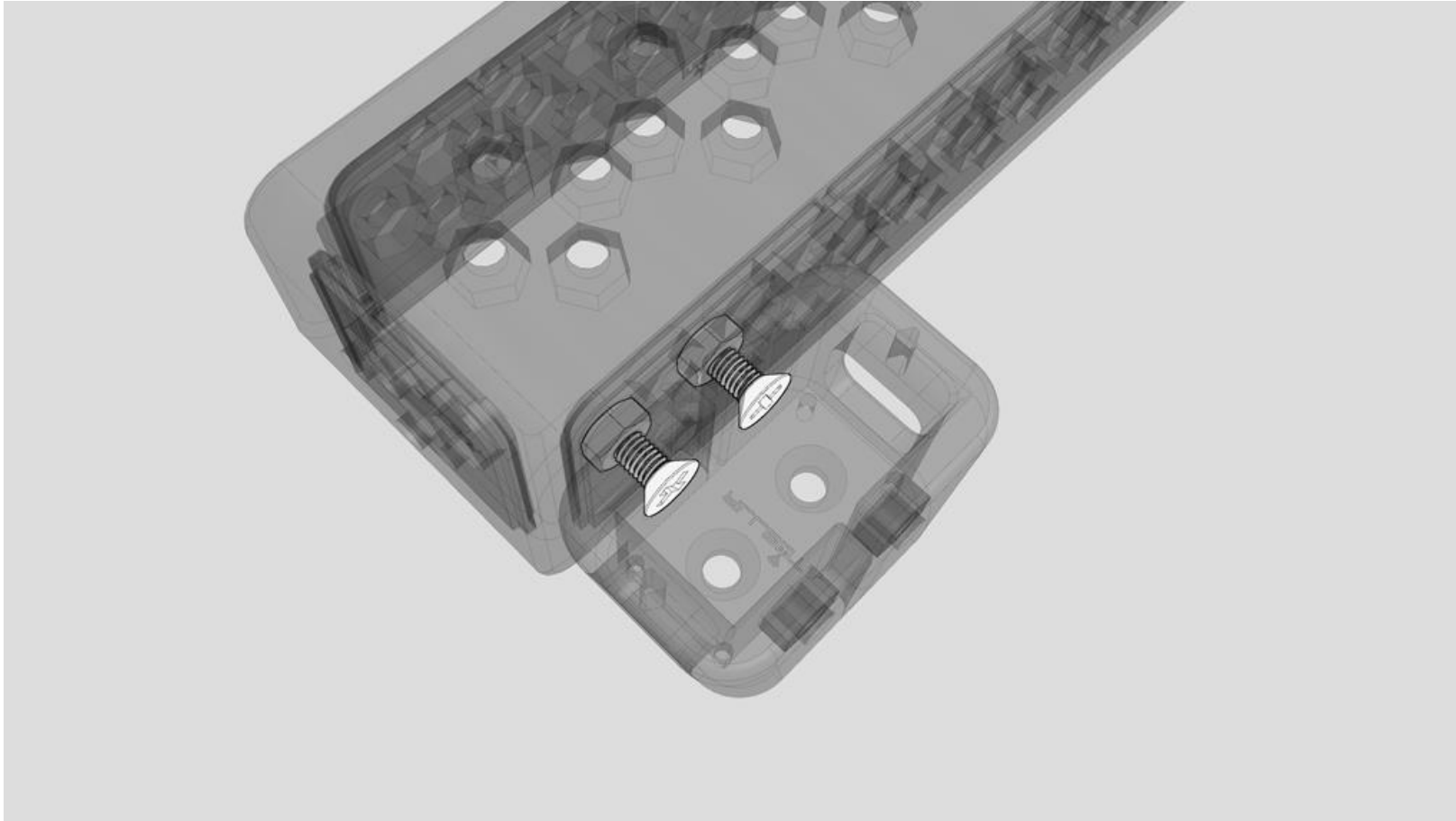




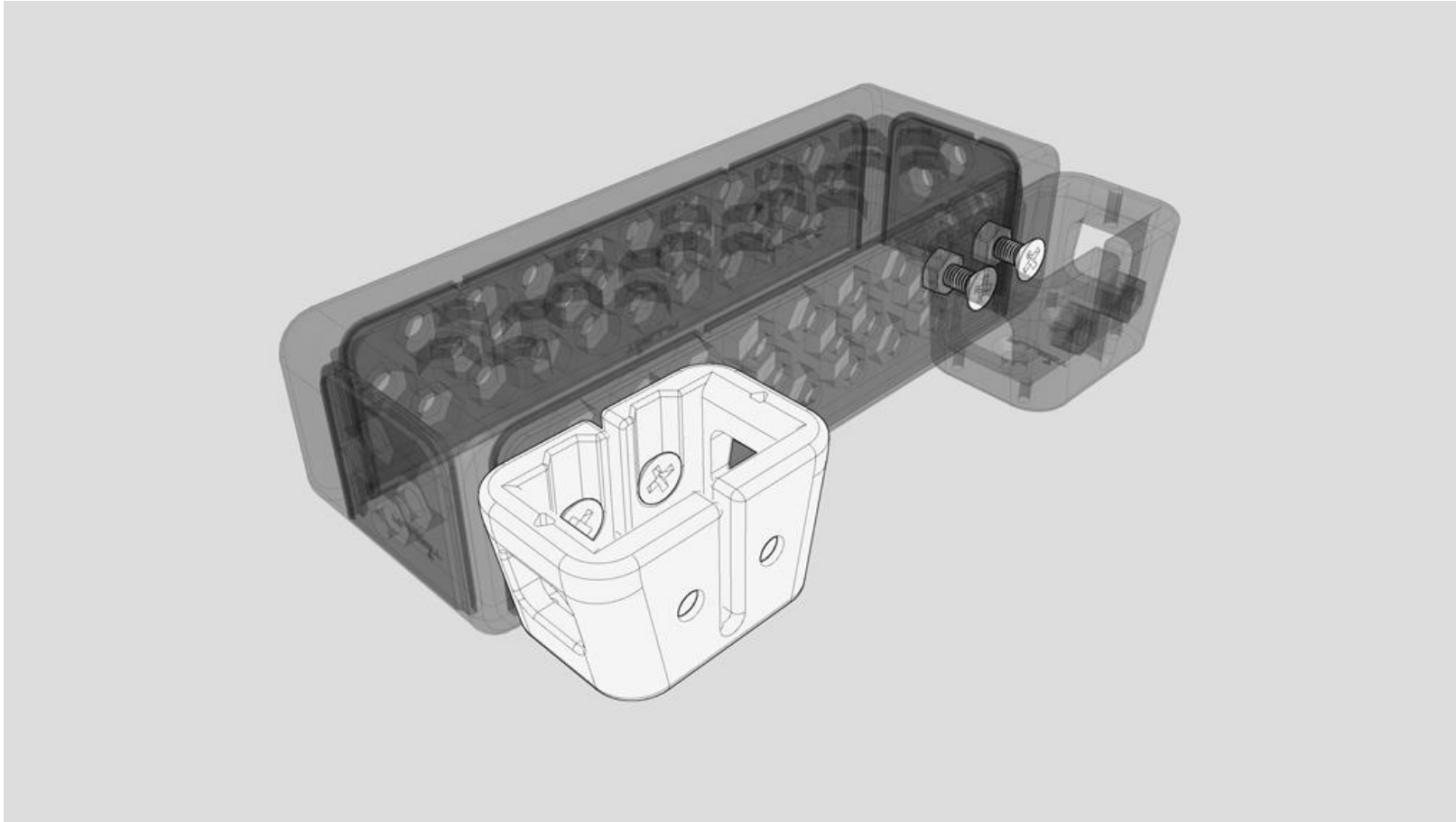


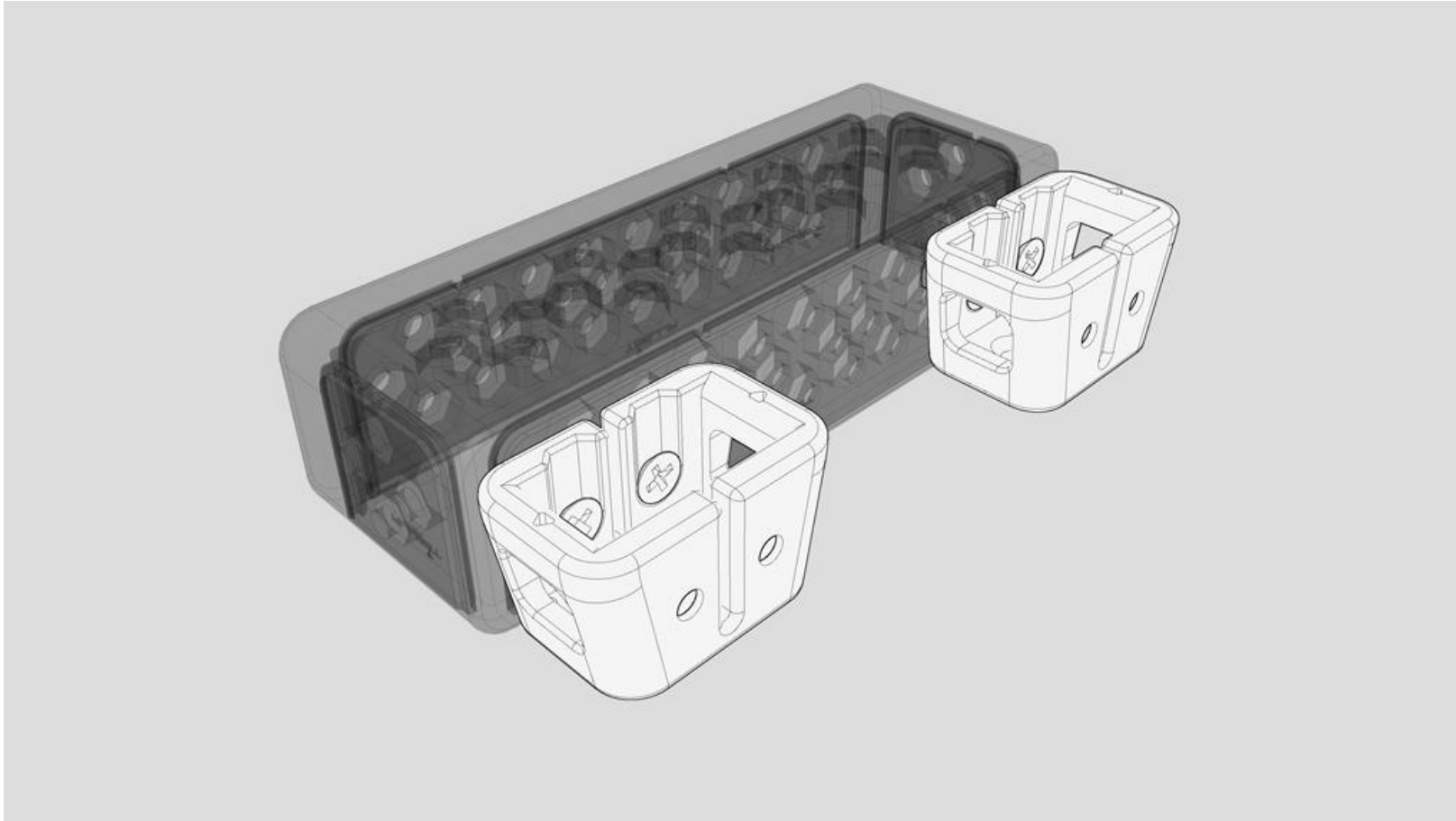
4. Pour attacher le SUPPORT SERVO à la PIÈCE DORSALE, tu auras besoin de 2 vis appelées BOULON M3 x 8 mm. Prends ton tournevis et insère-le dans les trous situés de chaque côté du SUPPORT SERVO. Fixe ensuite le tout à la PIÈCE DORSALE..

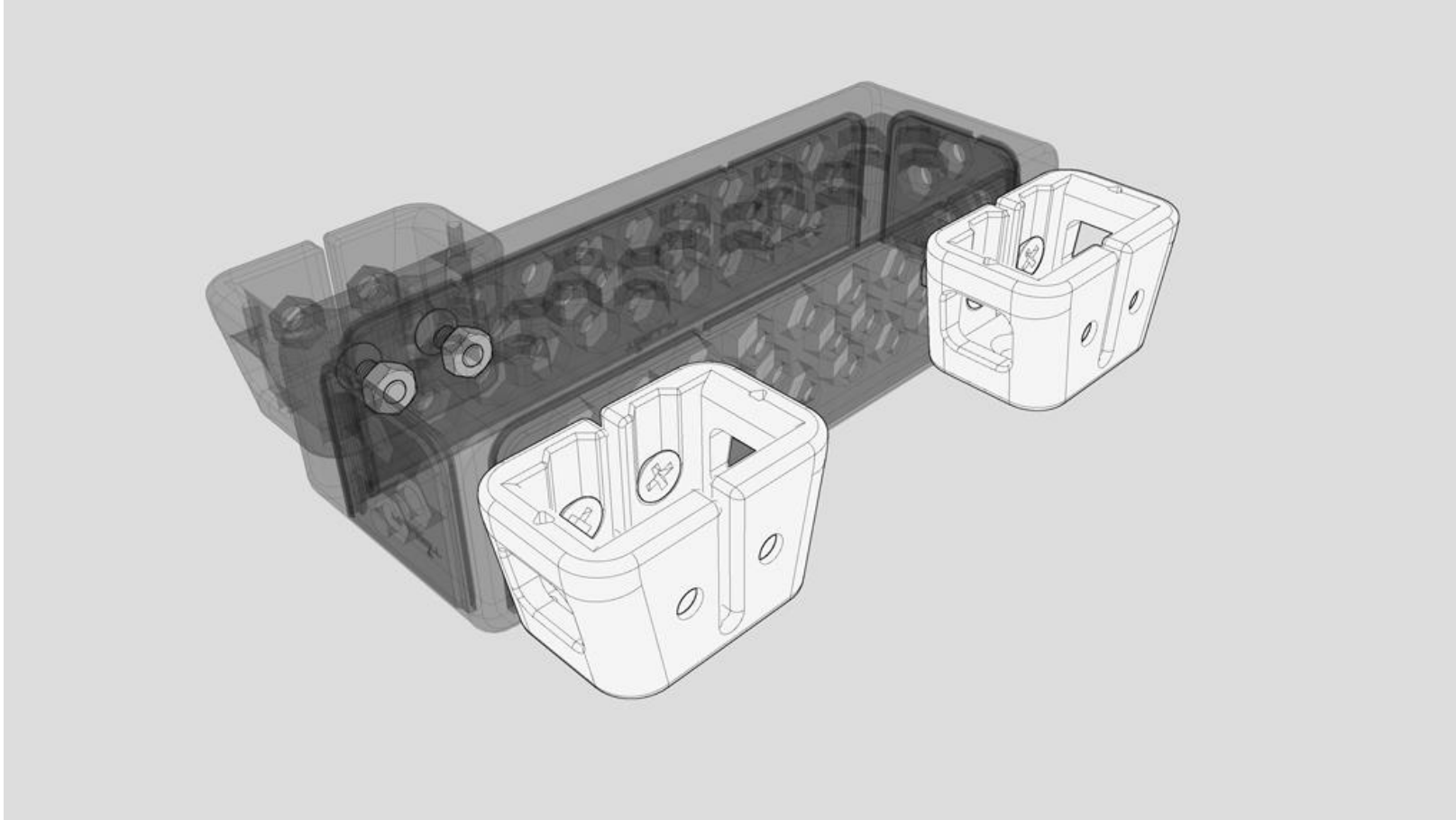


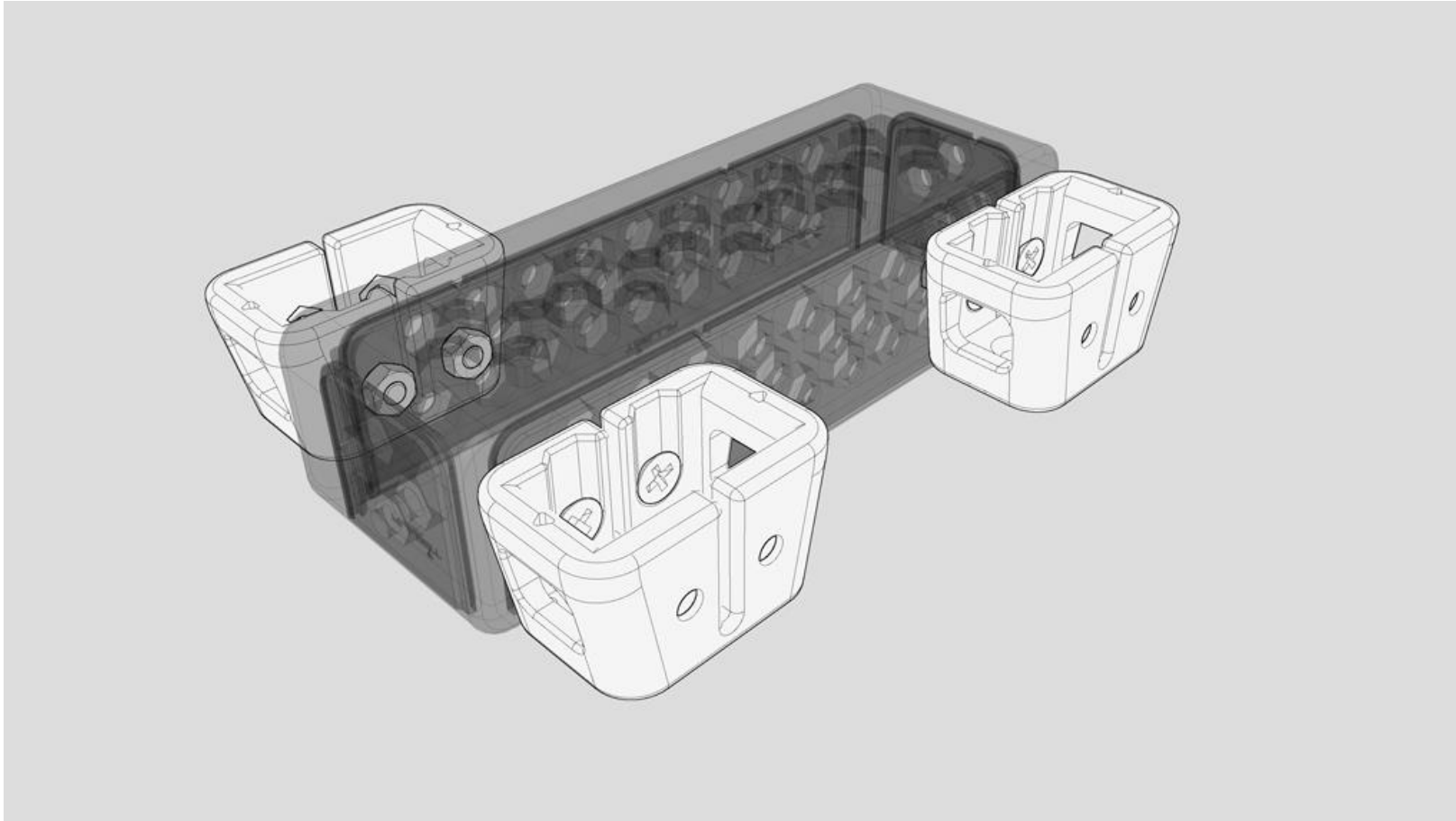


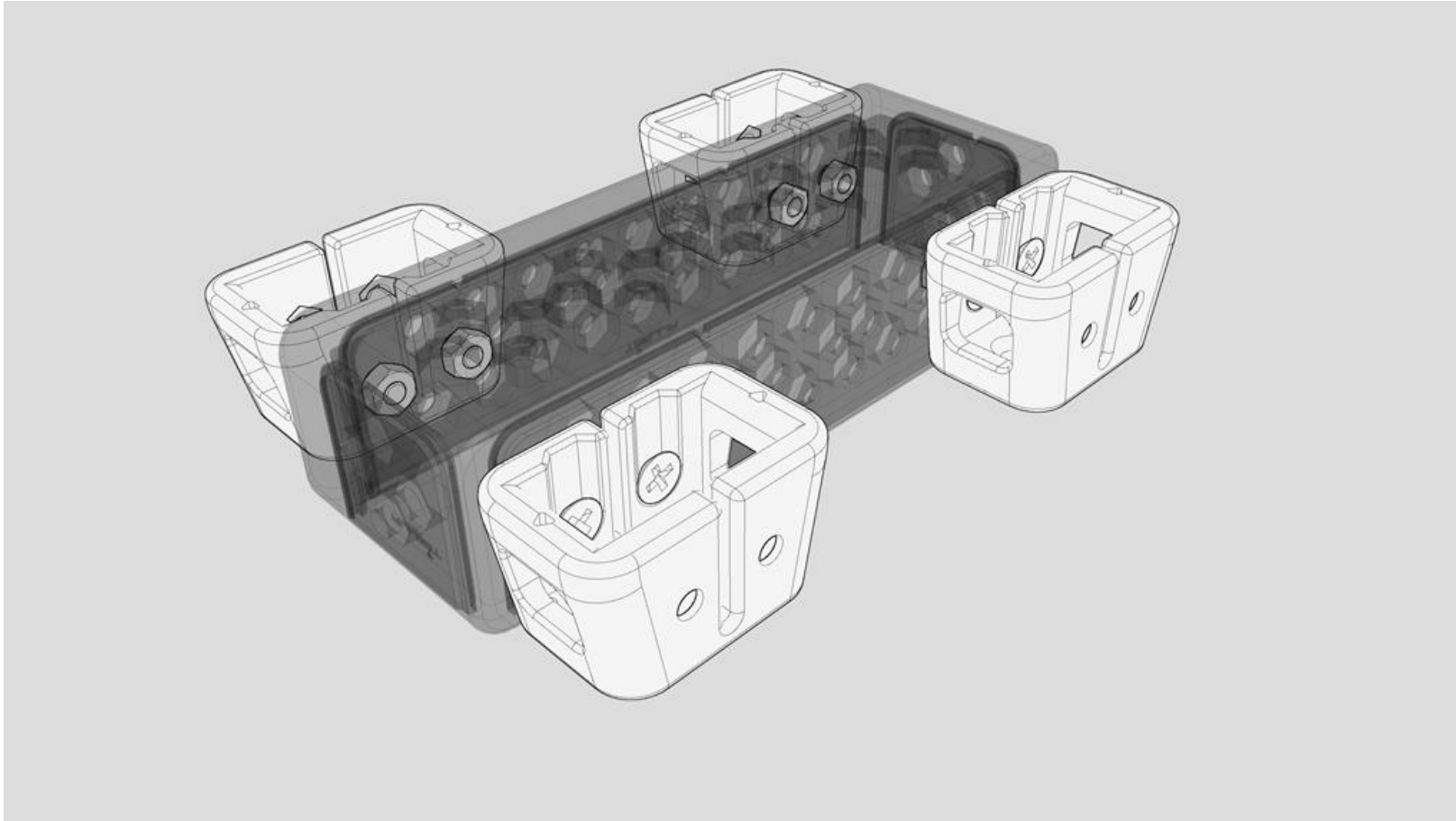
5. Pour terminer la tâche, il faut faire la même chose pour les trois autres coins de la pièce dorsale. Cela signifie que vous devez suivre les mêmes étapes que vous avez suivies pour le premier coin, mais cette fois-ci pour les autres coins de la pièce. N'oubliez pas d'être patient et méthodique, et vous terminerez la tâche avec succès !



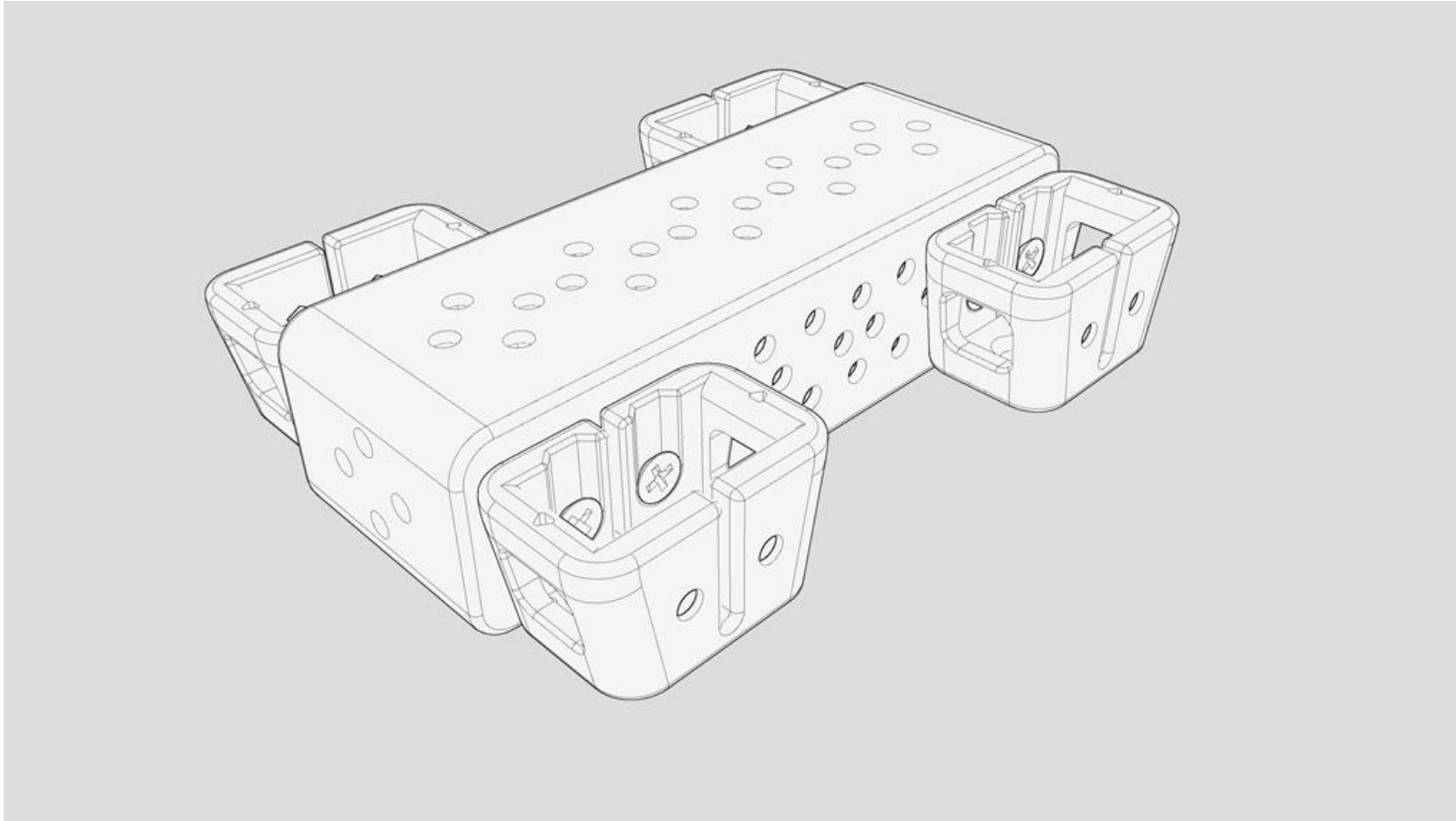




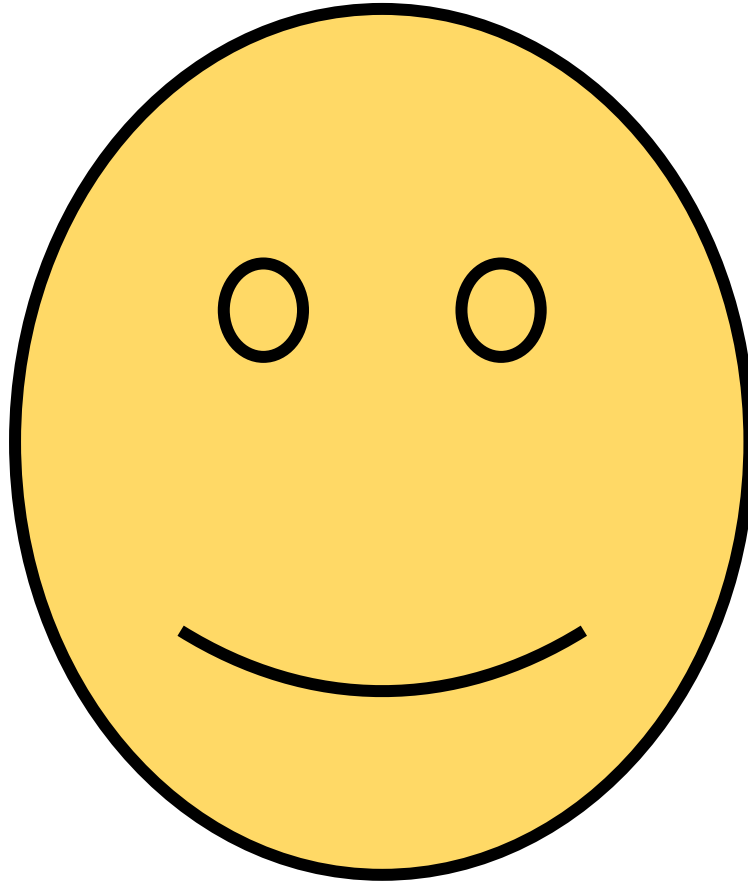
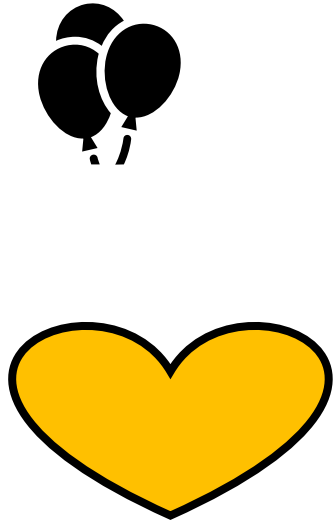




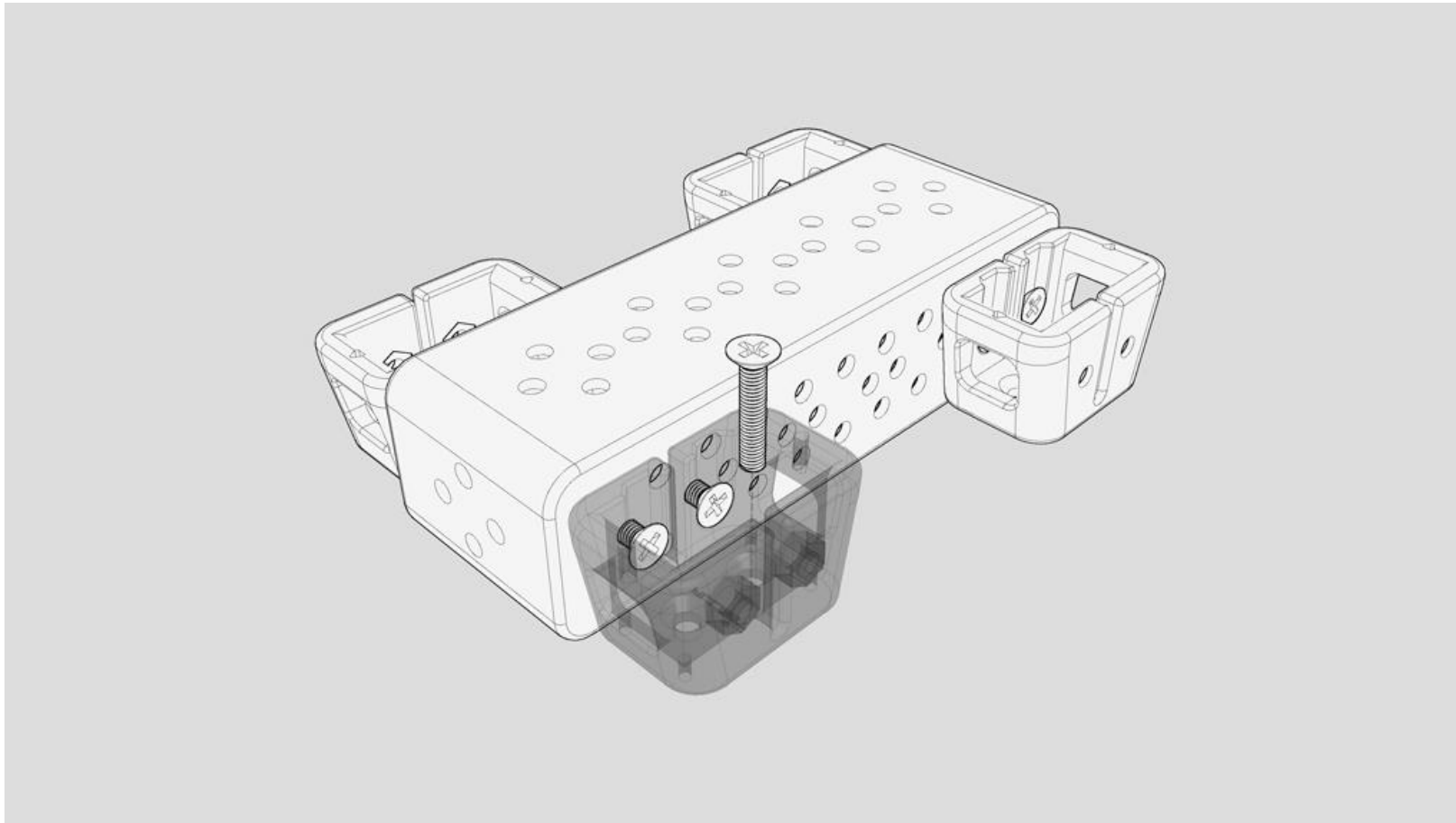
8. Le résultat Final



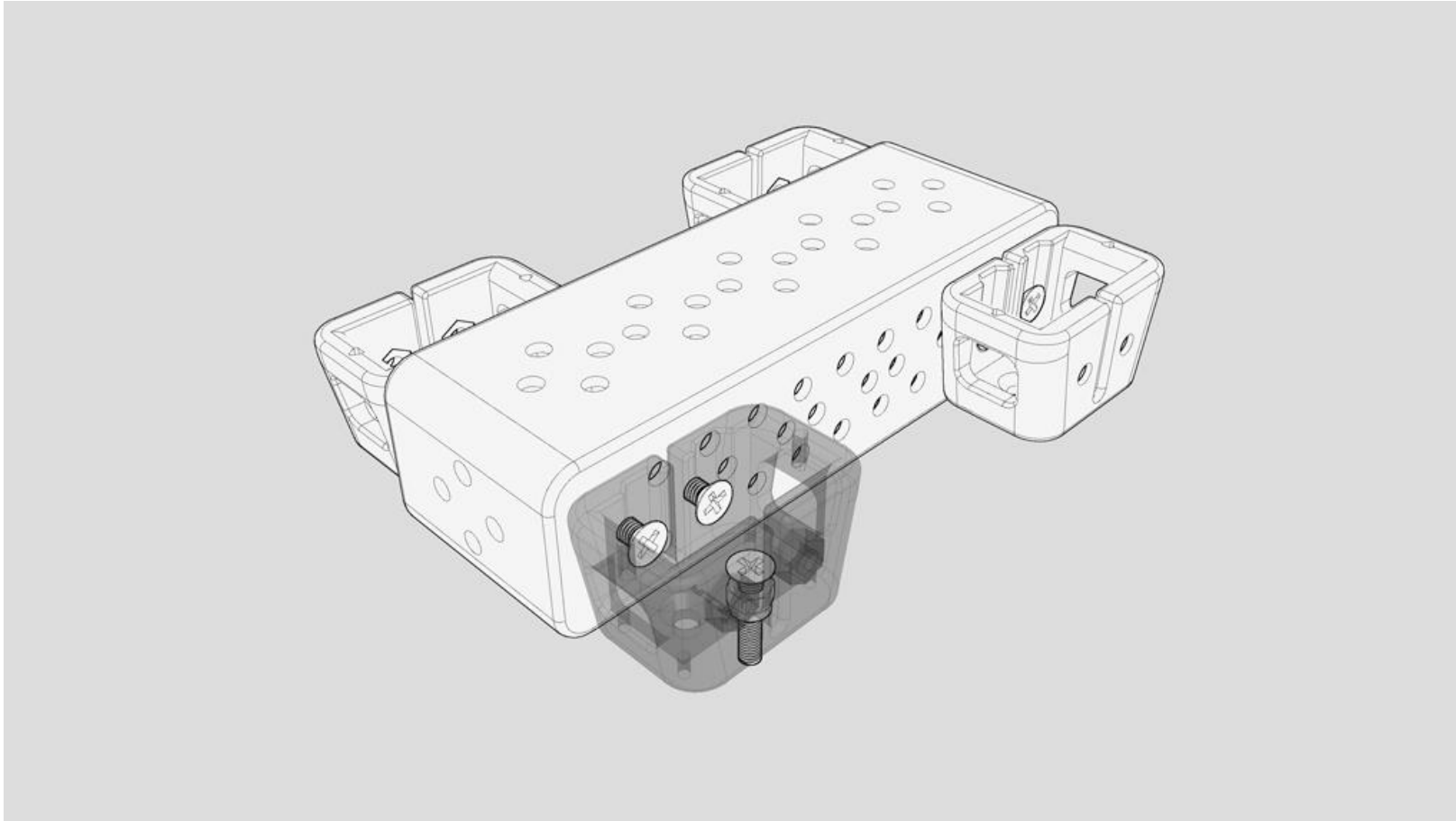
Bravo! Tu as réussi! C'est fantastique! Tu mérites
des bonbons pour célébrer ta réussite!

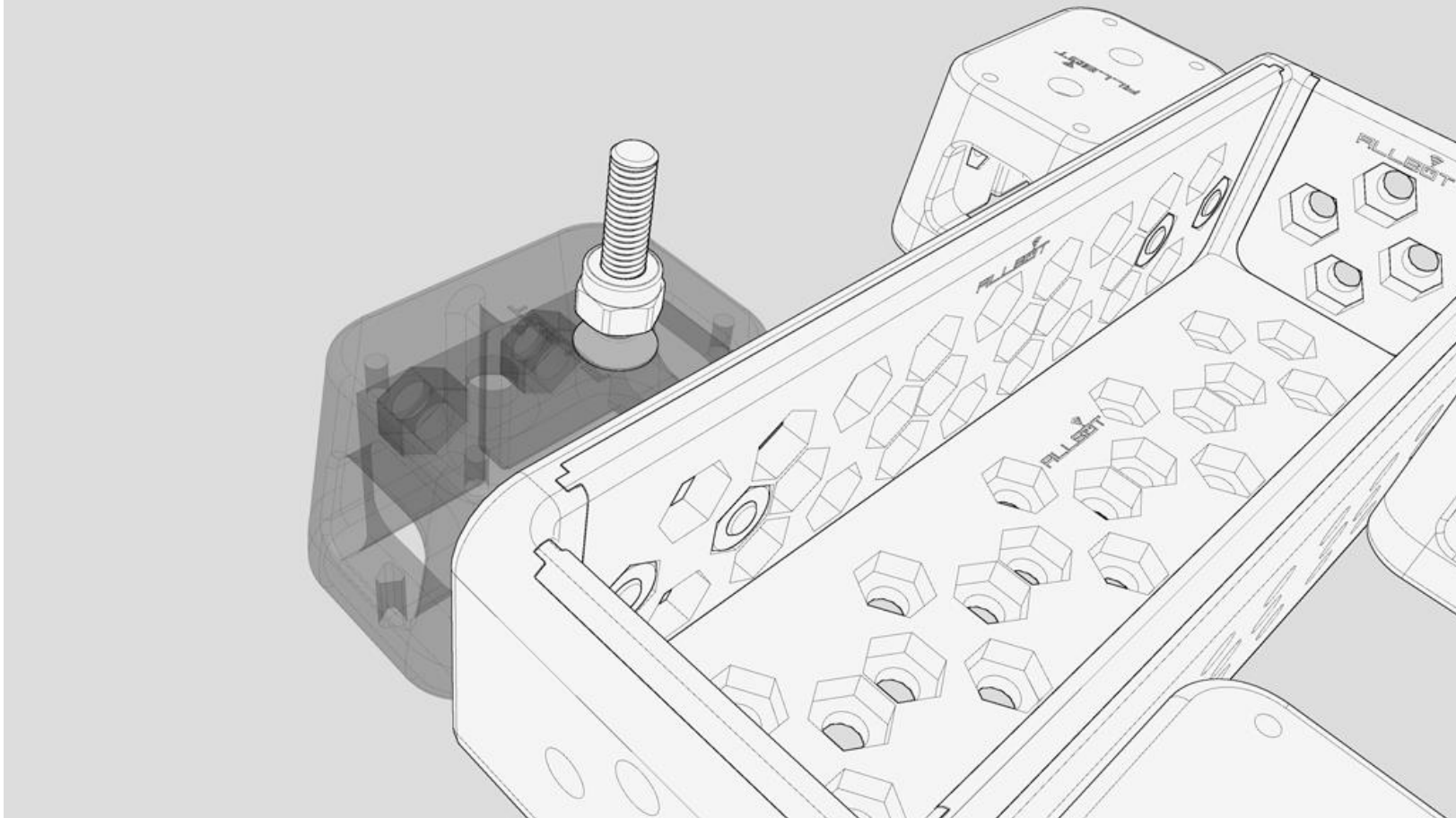


6. Maintenant, voici ce que tu dois faire : prends un petit boulon qui s'appelle "BOULON M3 x 16 mm". Ensuite, tu vas l'insérer dans quelque chose qui s'appelle "SUPPORT SERVO". C'est un peu comme si tu mettais un morceau de puzzle dans un trou. Allez, tu peux y arriver !

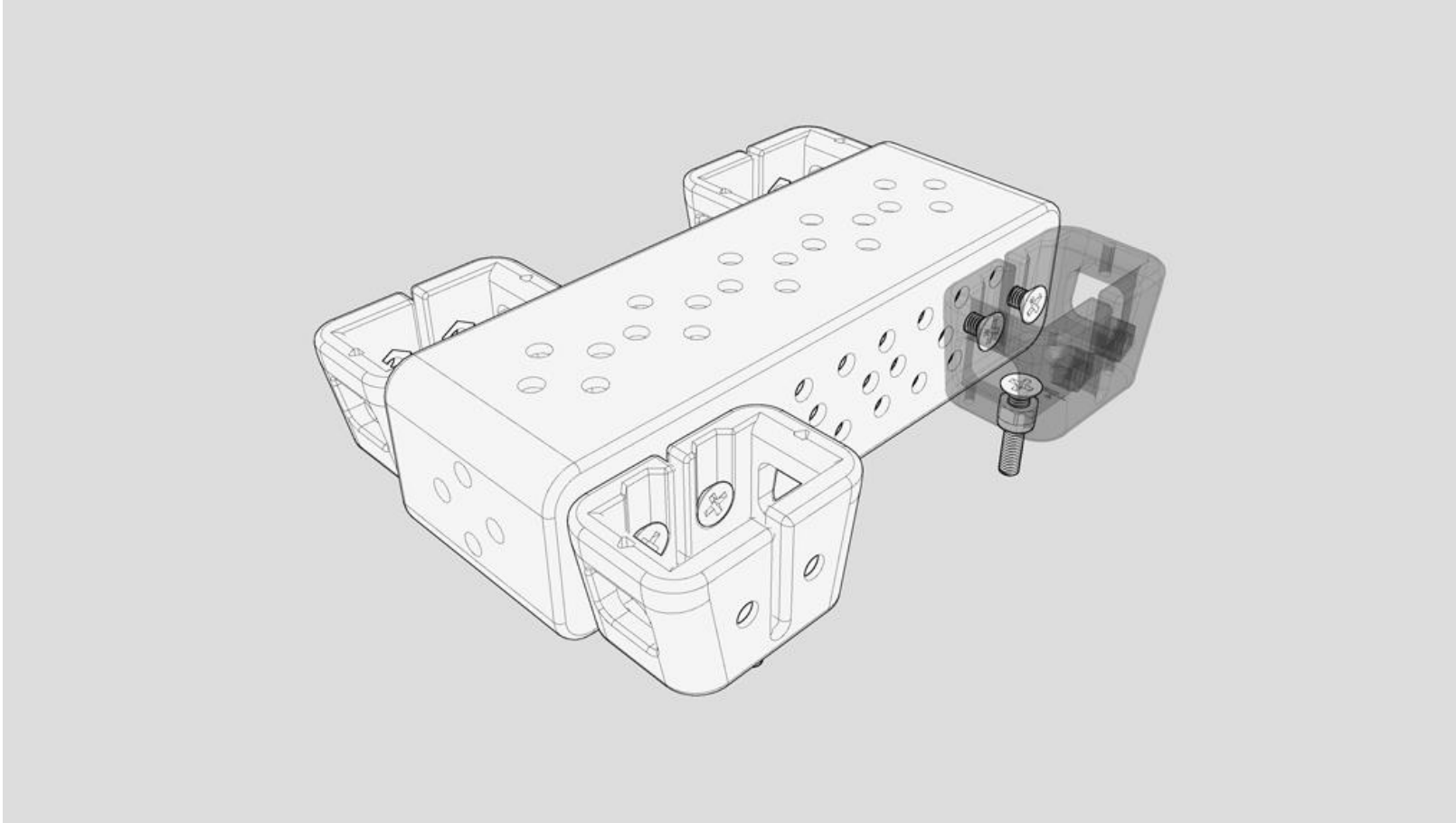


7. Pour fixer le BOULON M3 x 16 mm, tu as besoin d'un ÉCROU DE VERROUILLAGE M3. C'est comme un petit chapeau qui va sur le bout du boulon pour le maintenir en place et l'empêcher de se dévisser tout seul.

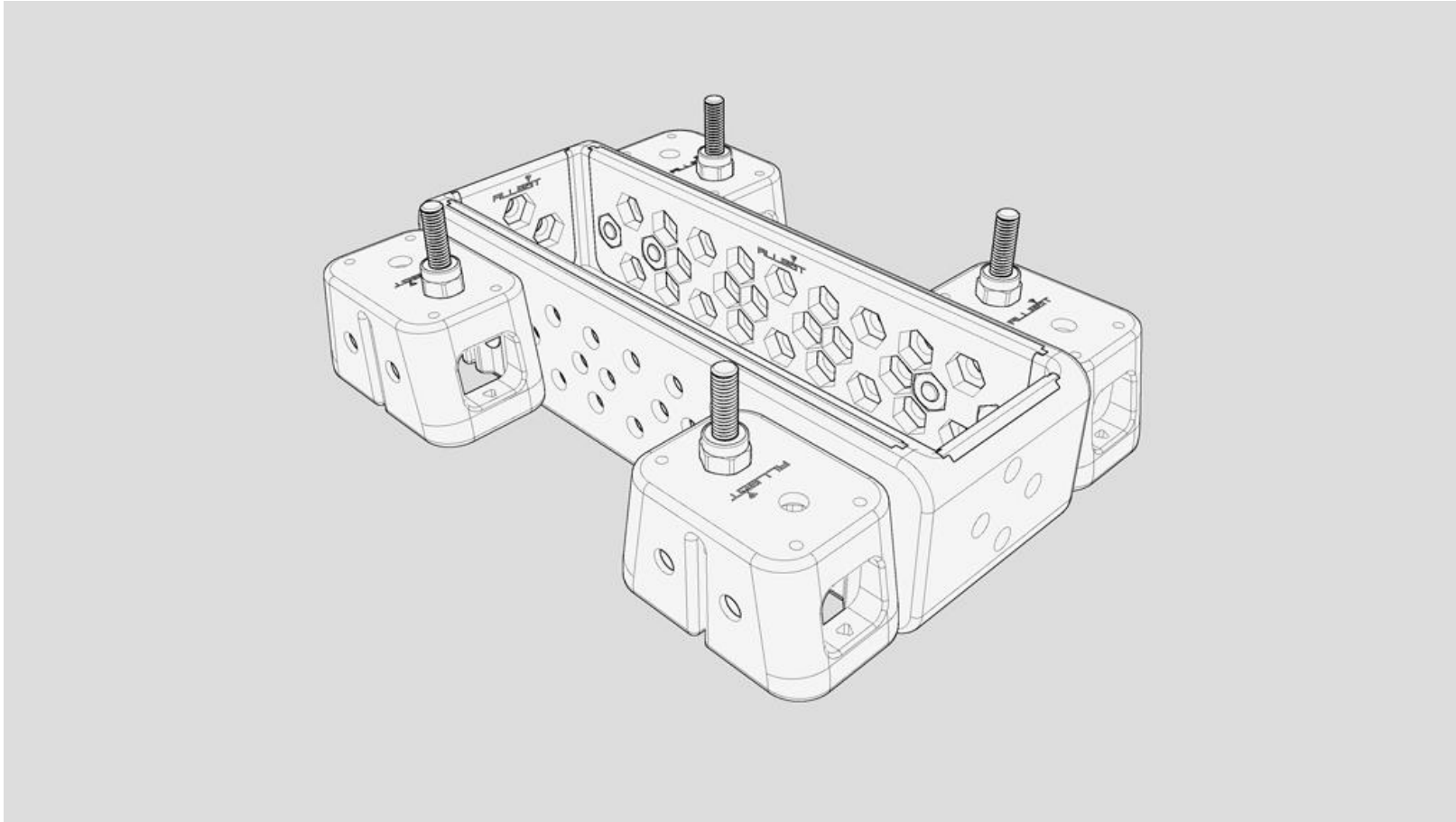




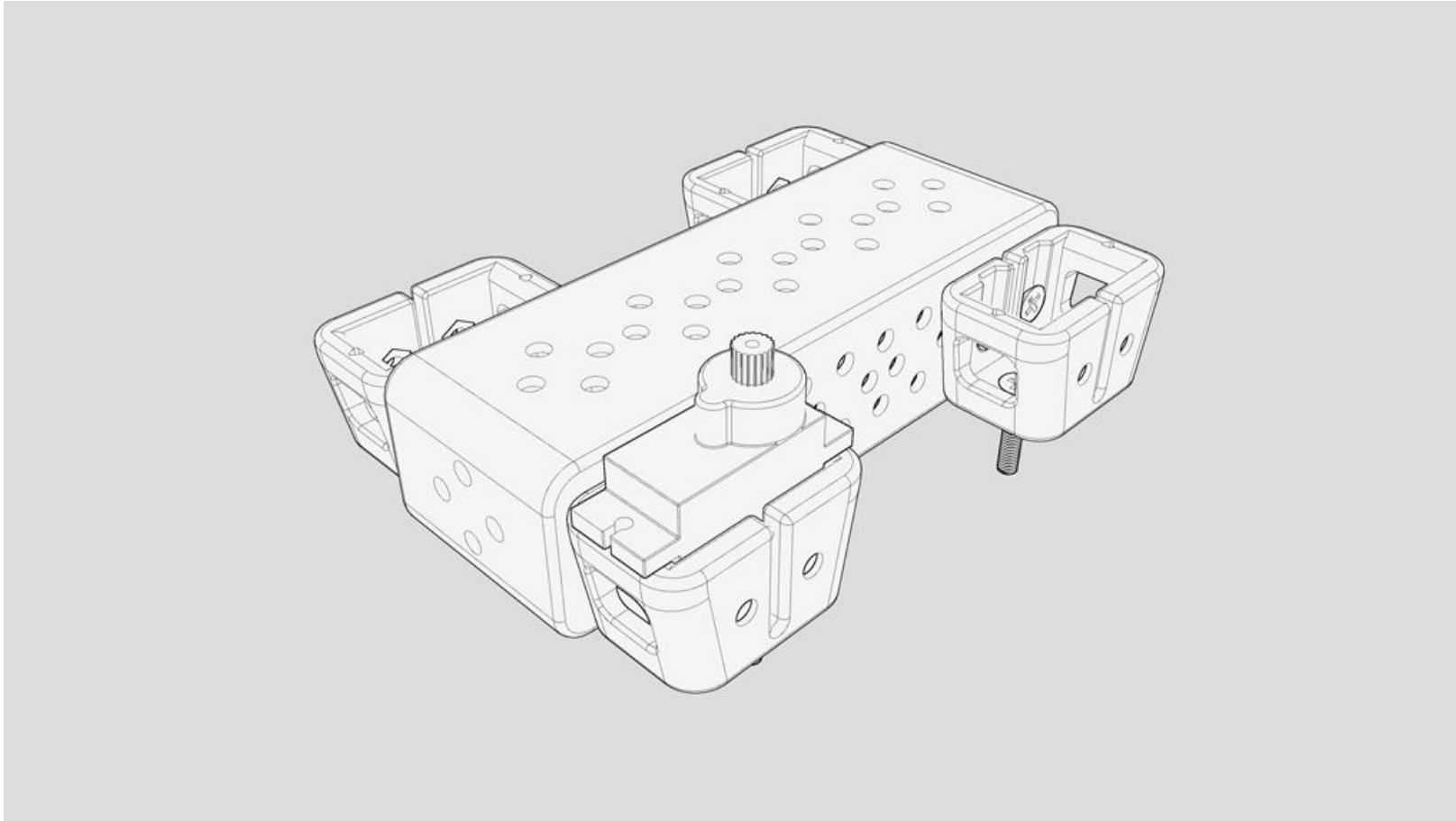
8. Maintenant, il faut faire la même chose pour toutes les petites machines appelés SUPPORTS SERVO. Tu dois répéter ces étapes pour chacun d'entre eux.



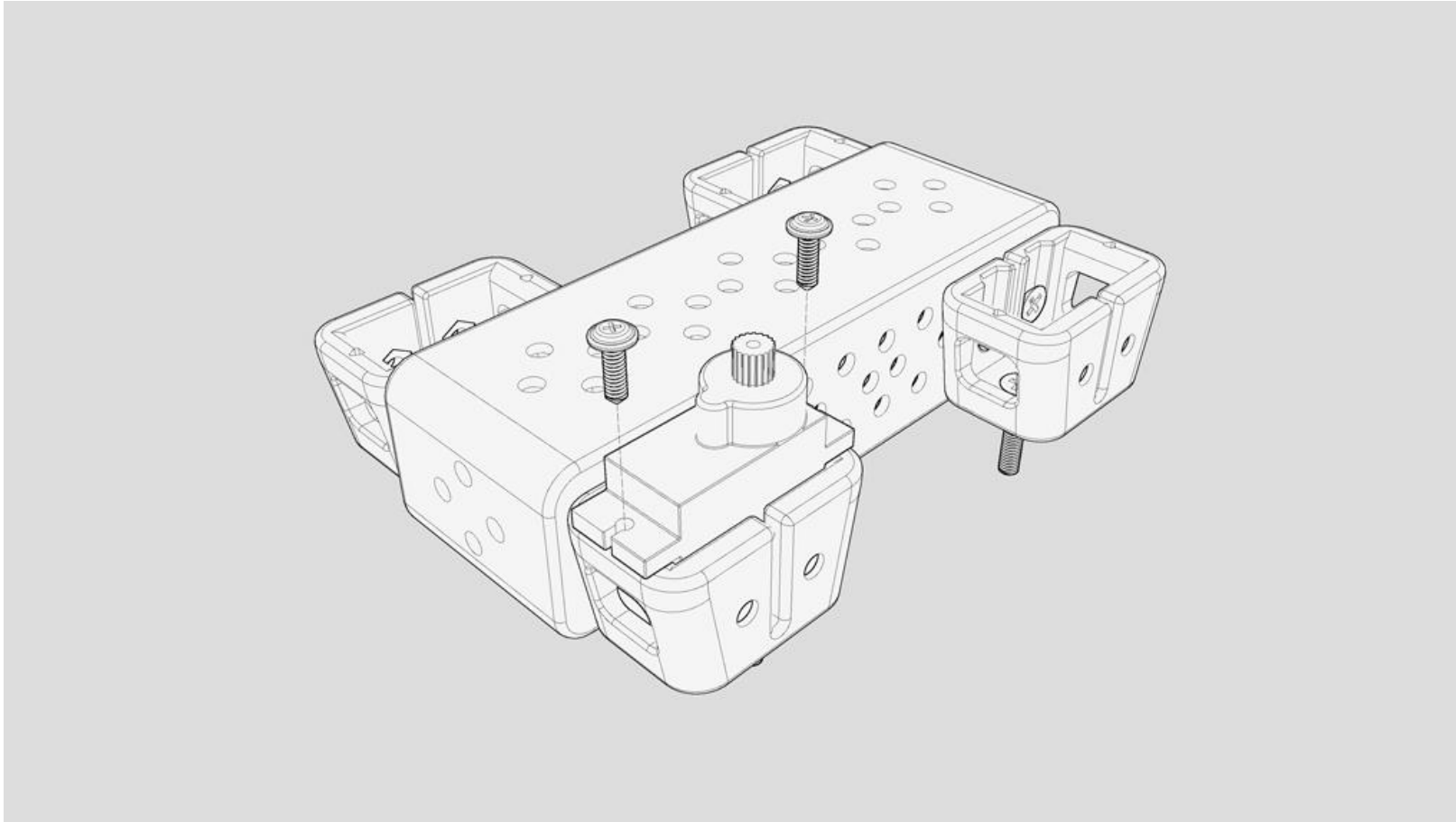
9. Pour que tout fonctionne bien, il faut suivre ces étapes pour chaque appareil appelé SUPPORT SERVO.



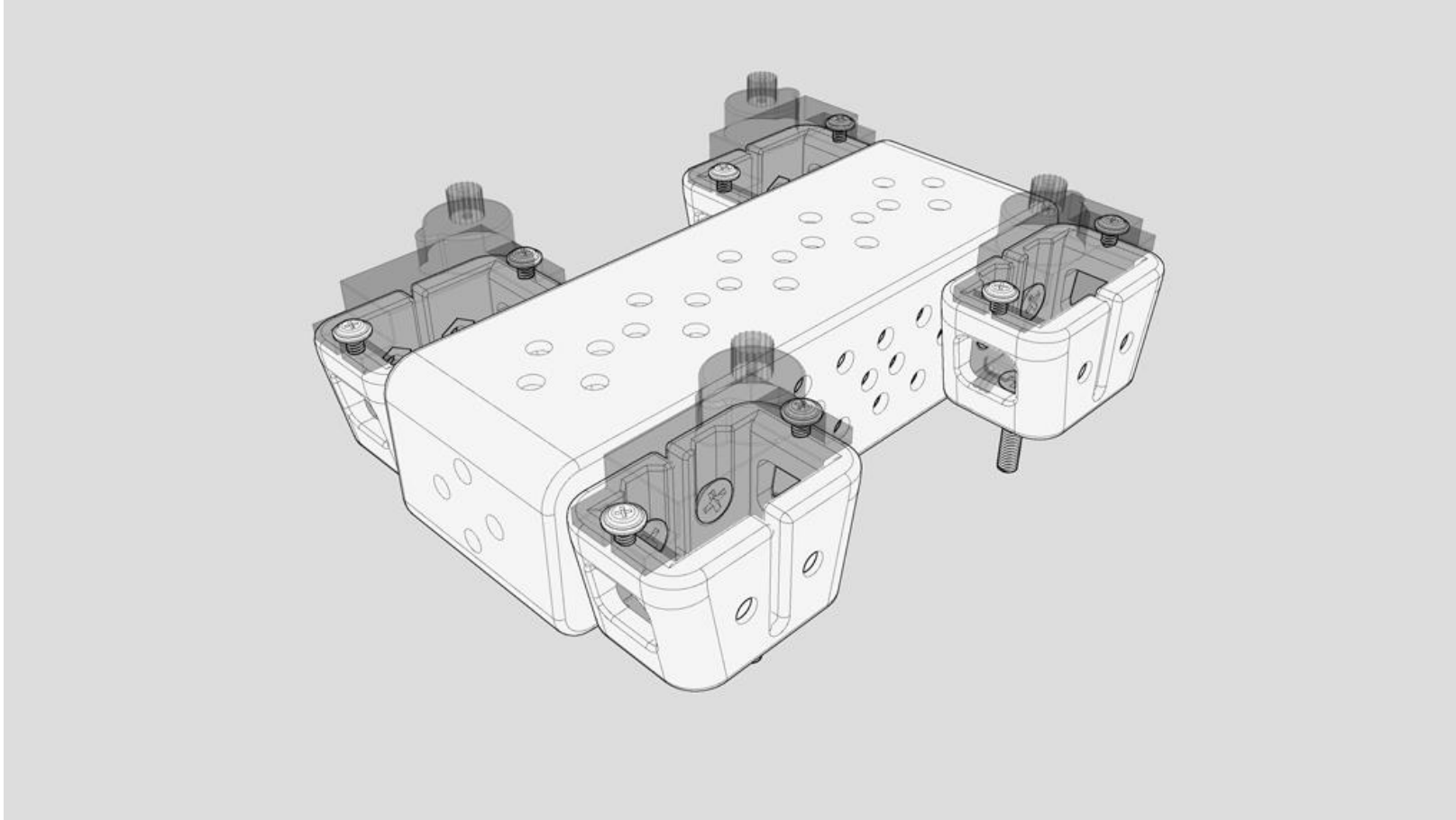
10. Pour placer le SERVO 9G dans le SUPPORT SERVO, tu peux le faire glisser doucement. Comme ça, tu seras prêt à continuer ton projet !



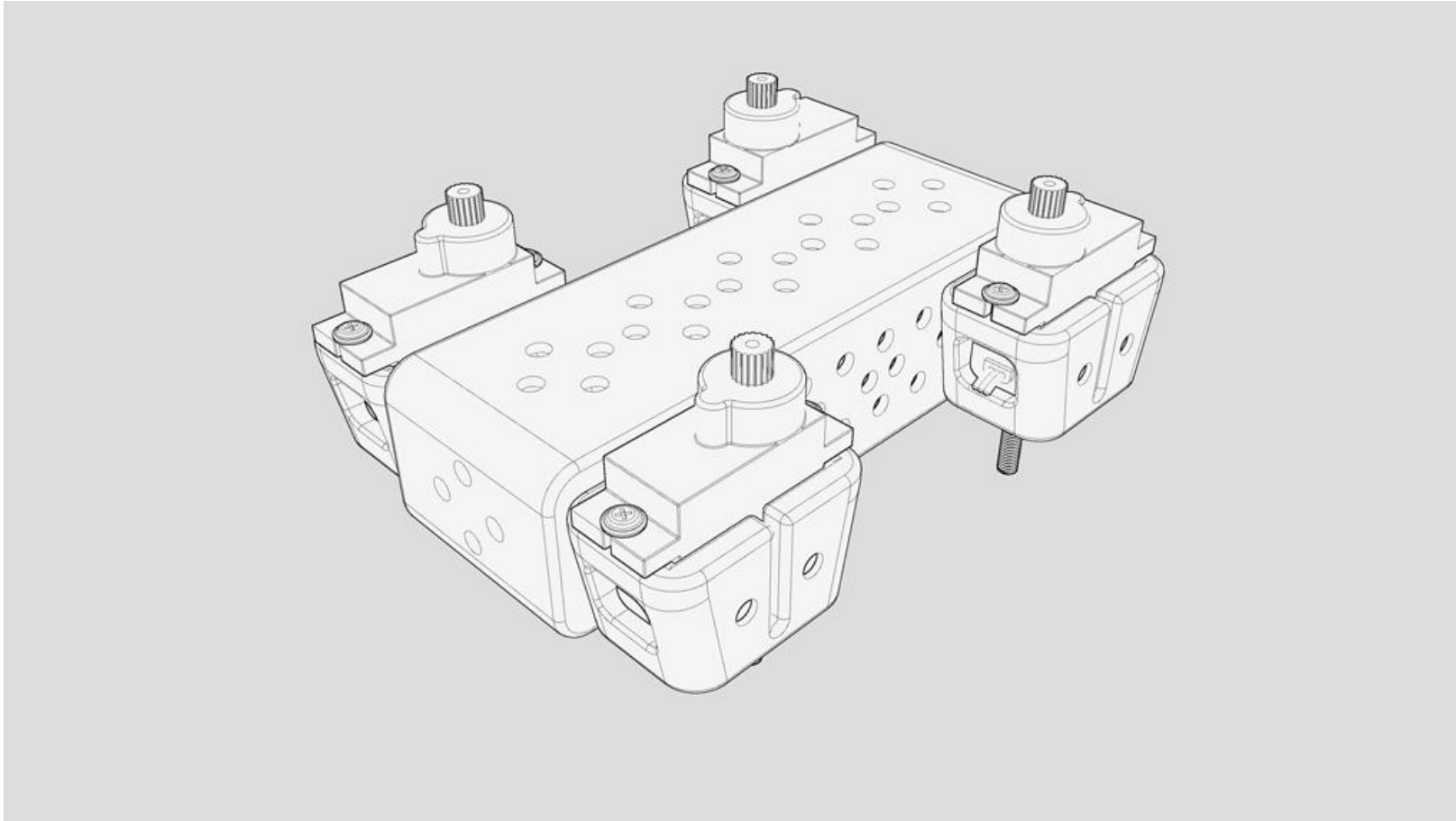
11. Pour fixer le servo, on va utiliser deux vis de taille moyenne appelées "VIS SERVO MOYENNE". Elles vont permettre de tenir le servo en place.



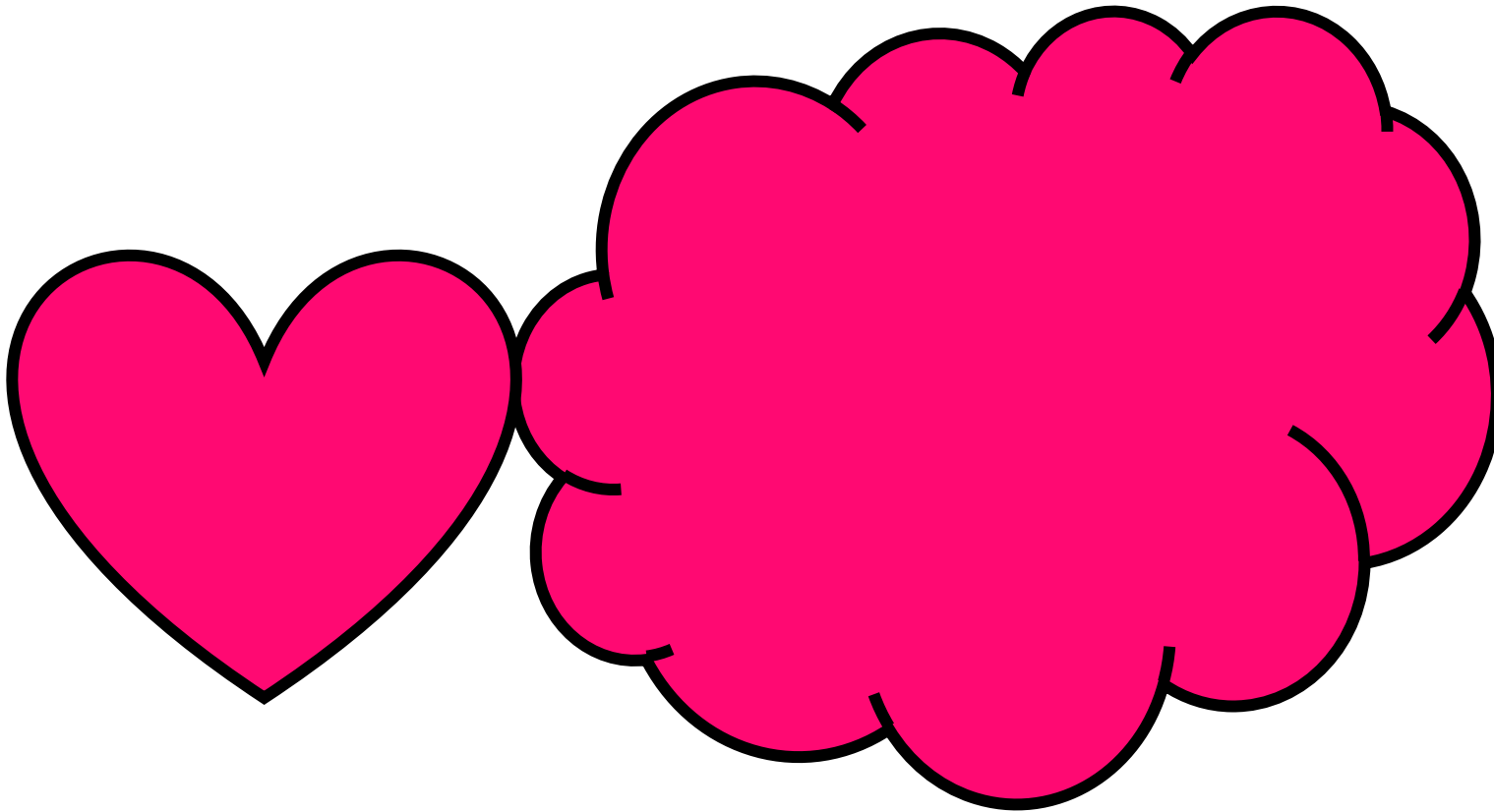
12. Pour les autres "supports servo", il faut refaire les mêmes étapes et mettre les petits moteurs dans la bonne direction.



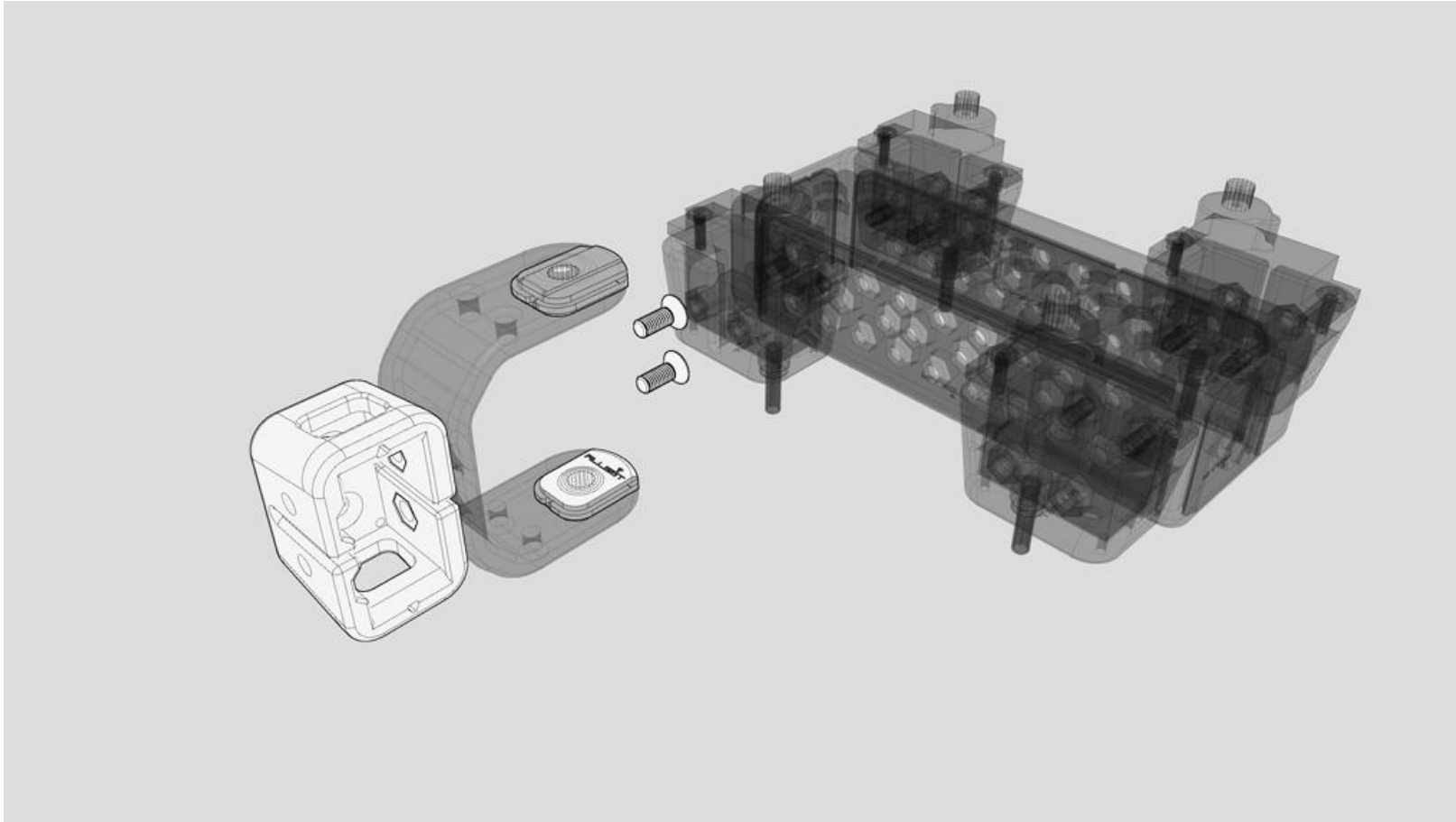
13. Le résultat devrait être comme suit

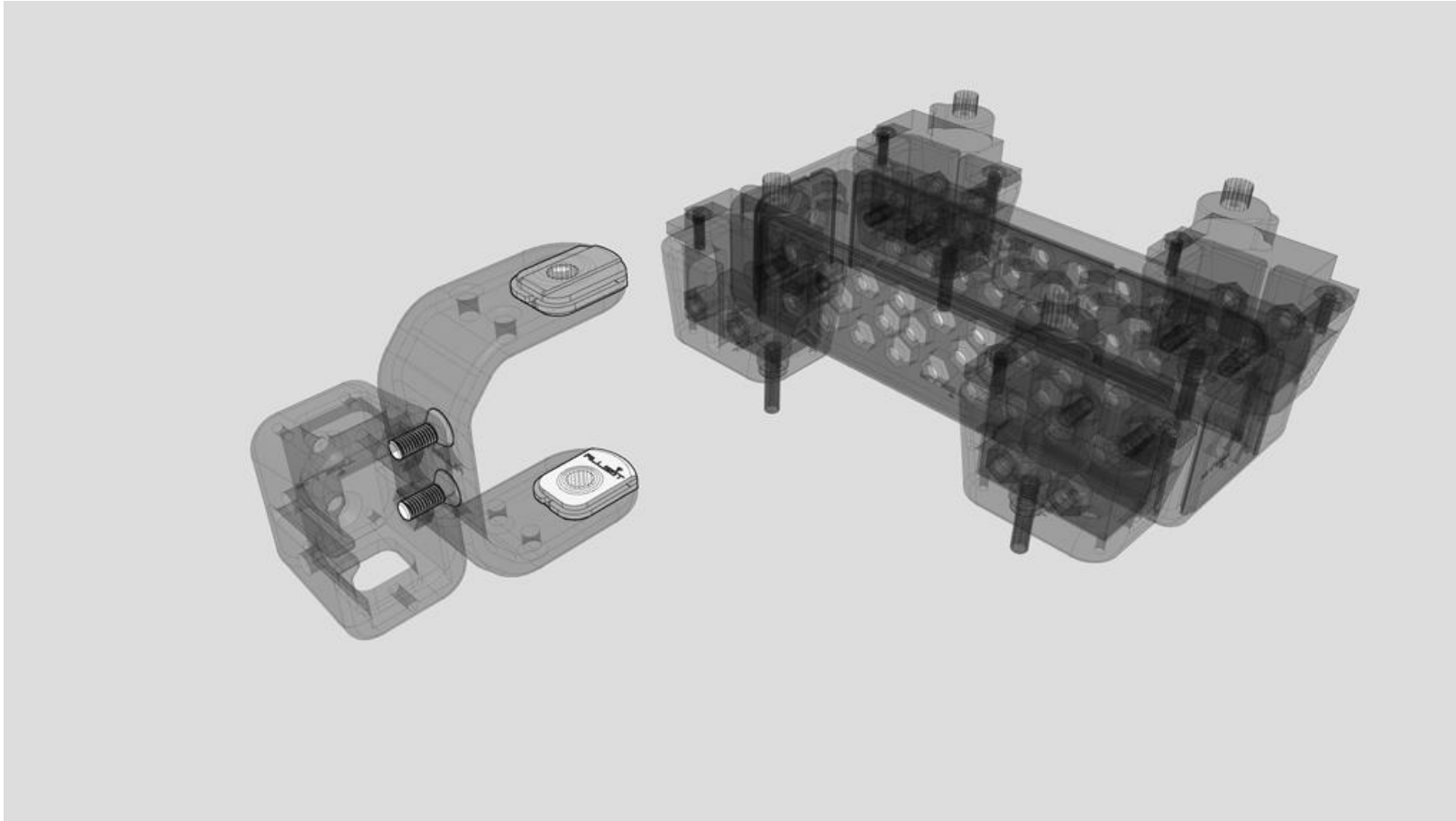


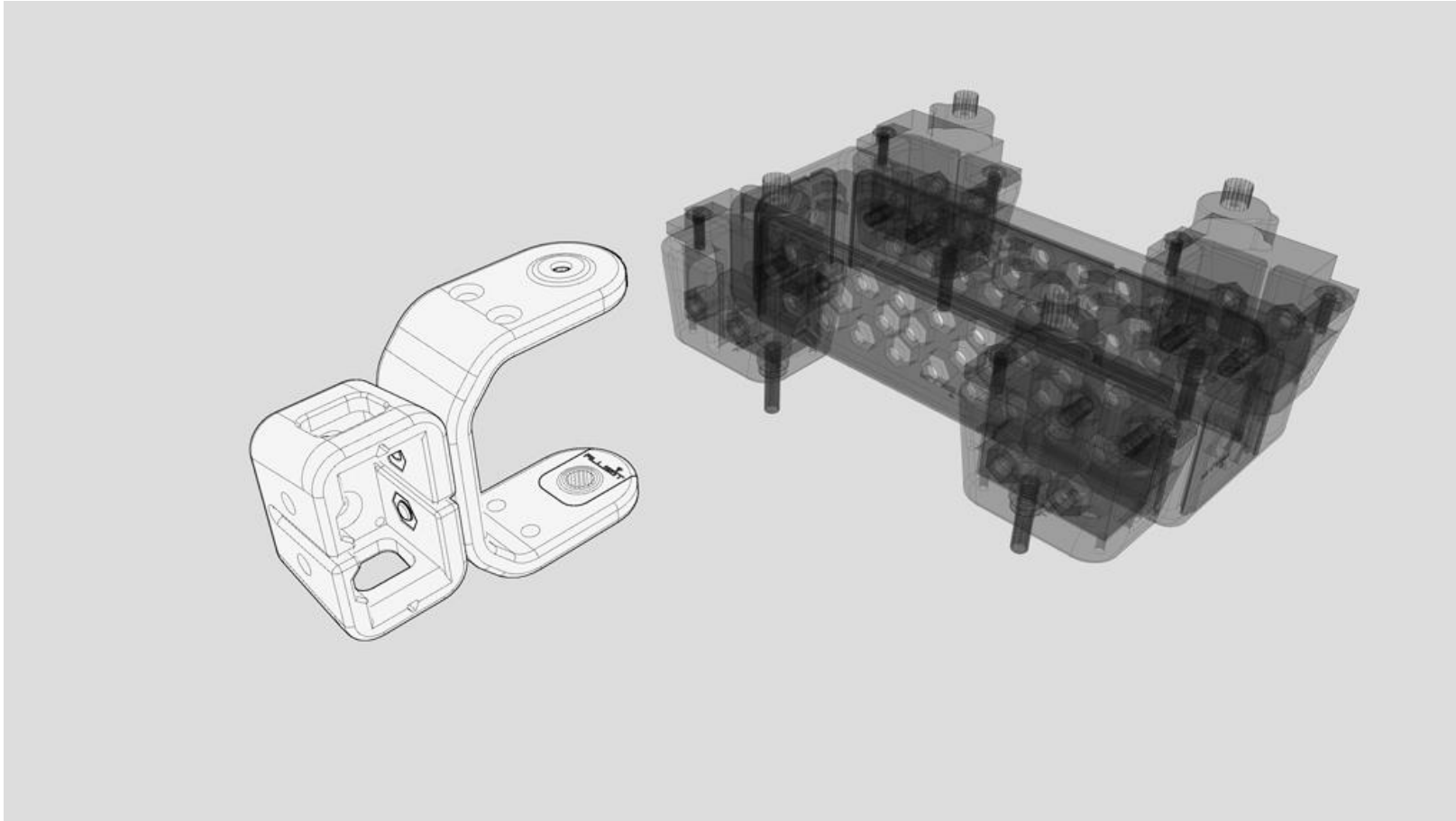
"Bravo ! Tu as fait du bon travail !"



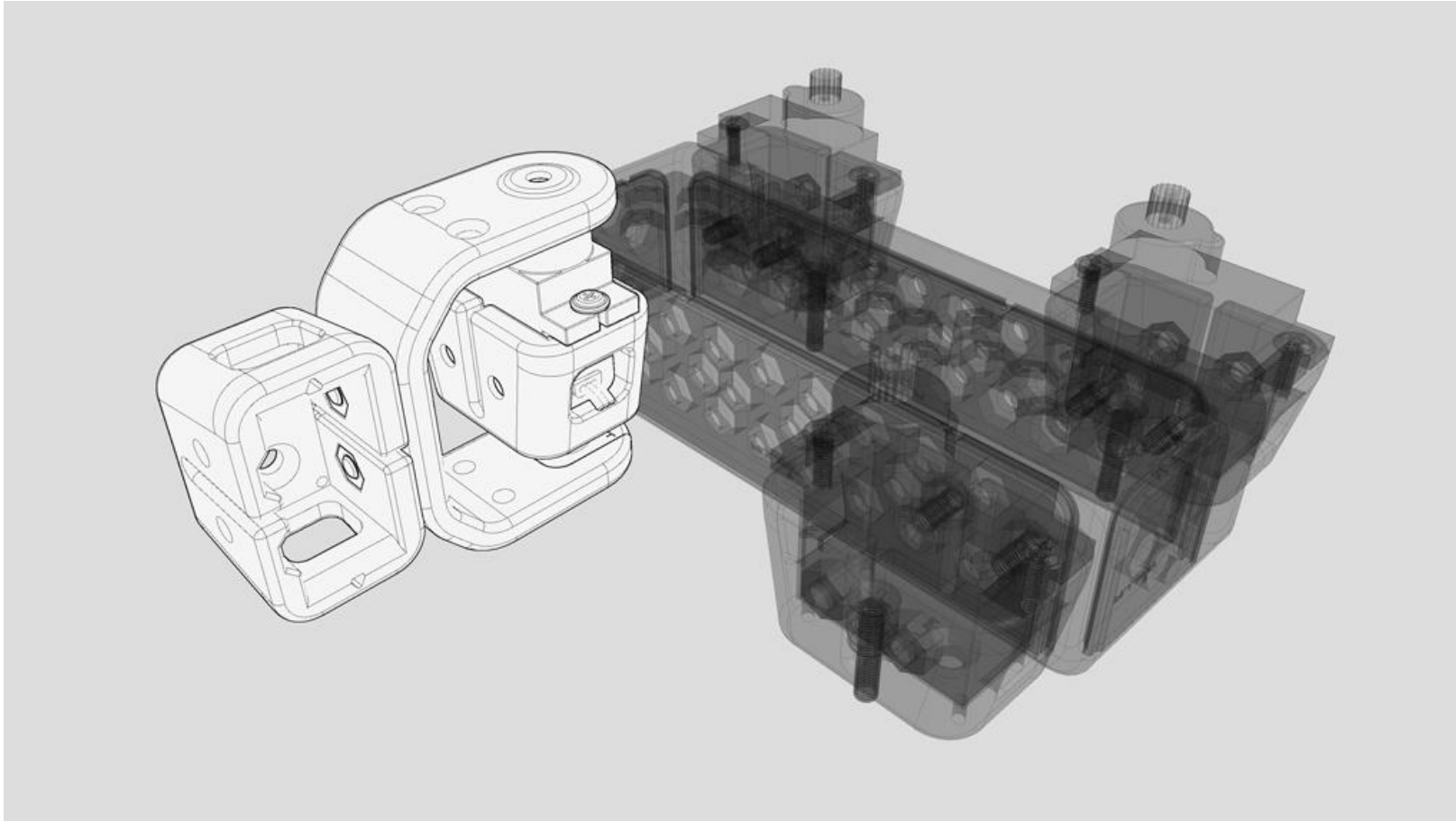
13. Pour assembler ton bras robotique, tu vas avoir besoin de deux boulons M3 de 8 millimètres. Ces boulons vont servir à fixer un support pour ton servo-moteur sur le bras du robot.

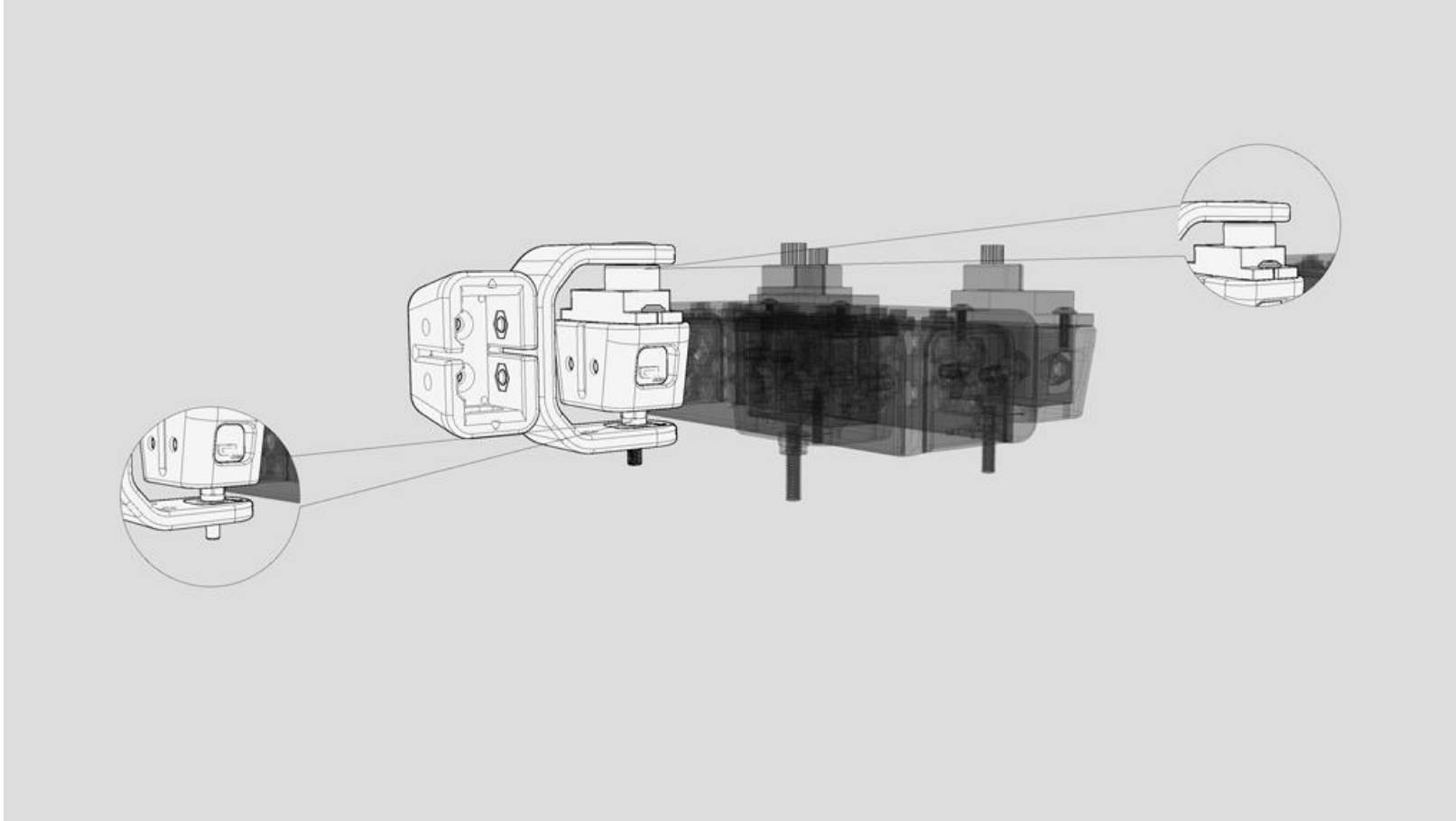




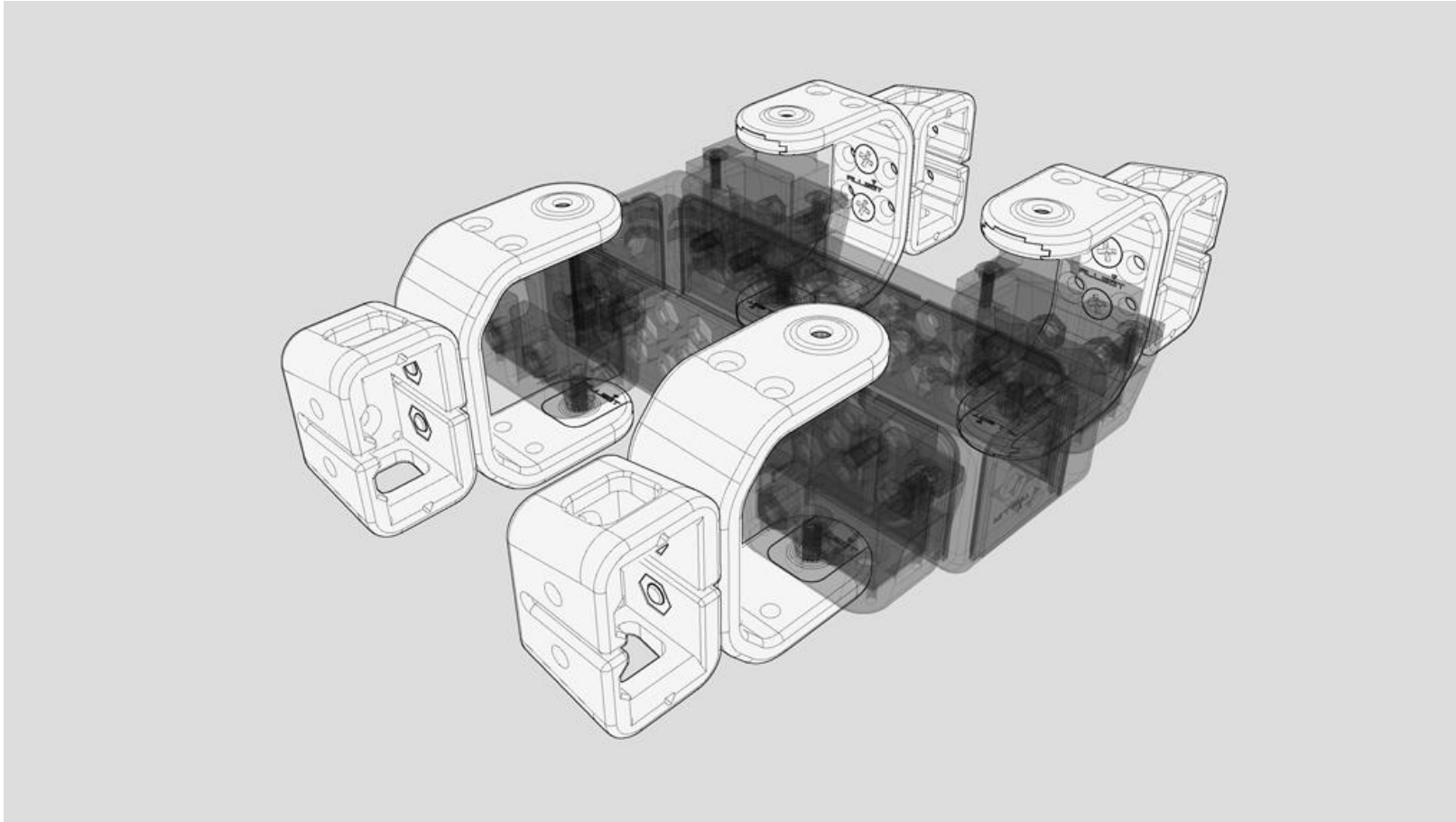


14. Fixe l'ensemble au SERVO

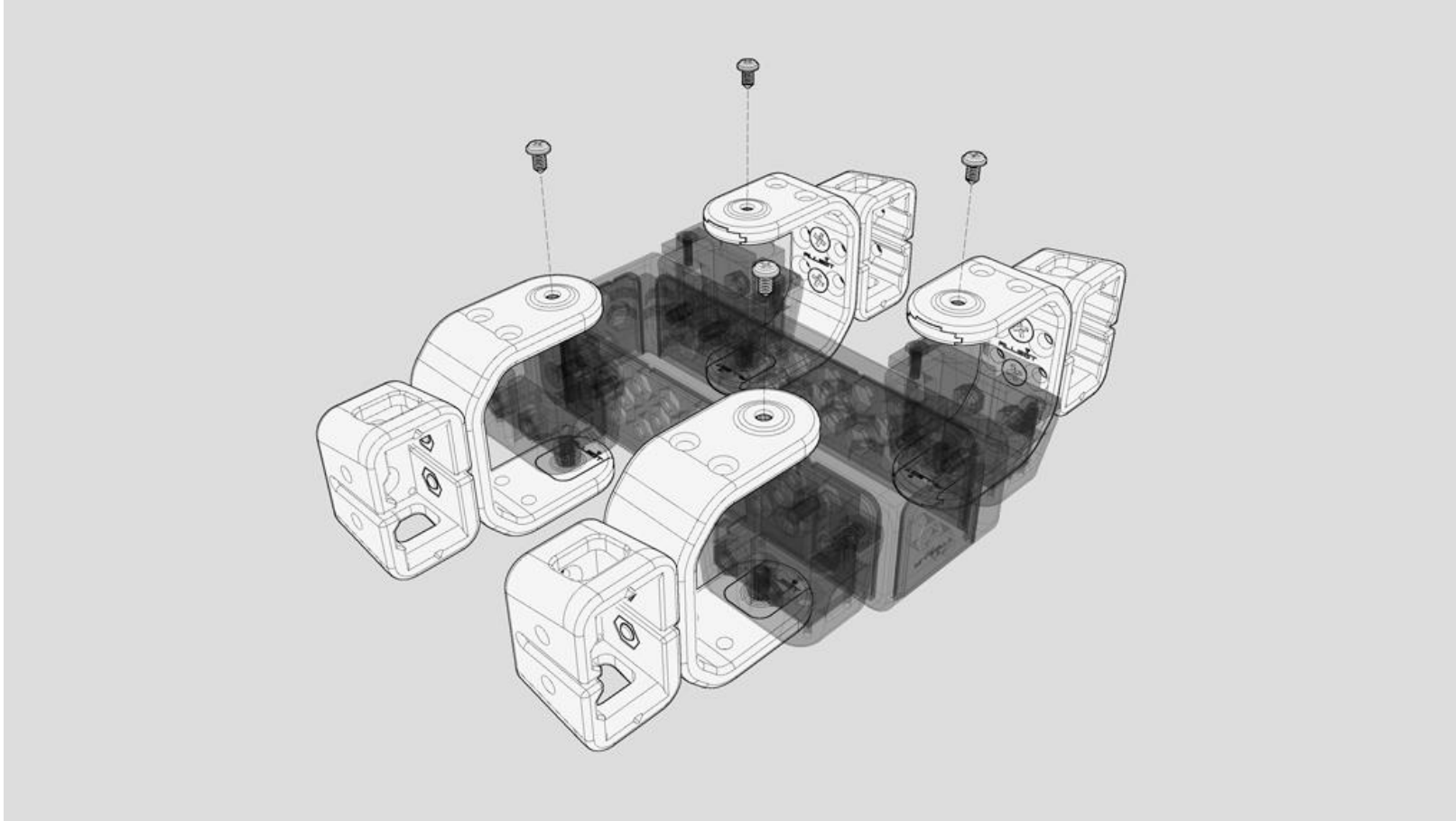


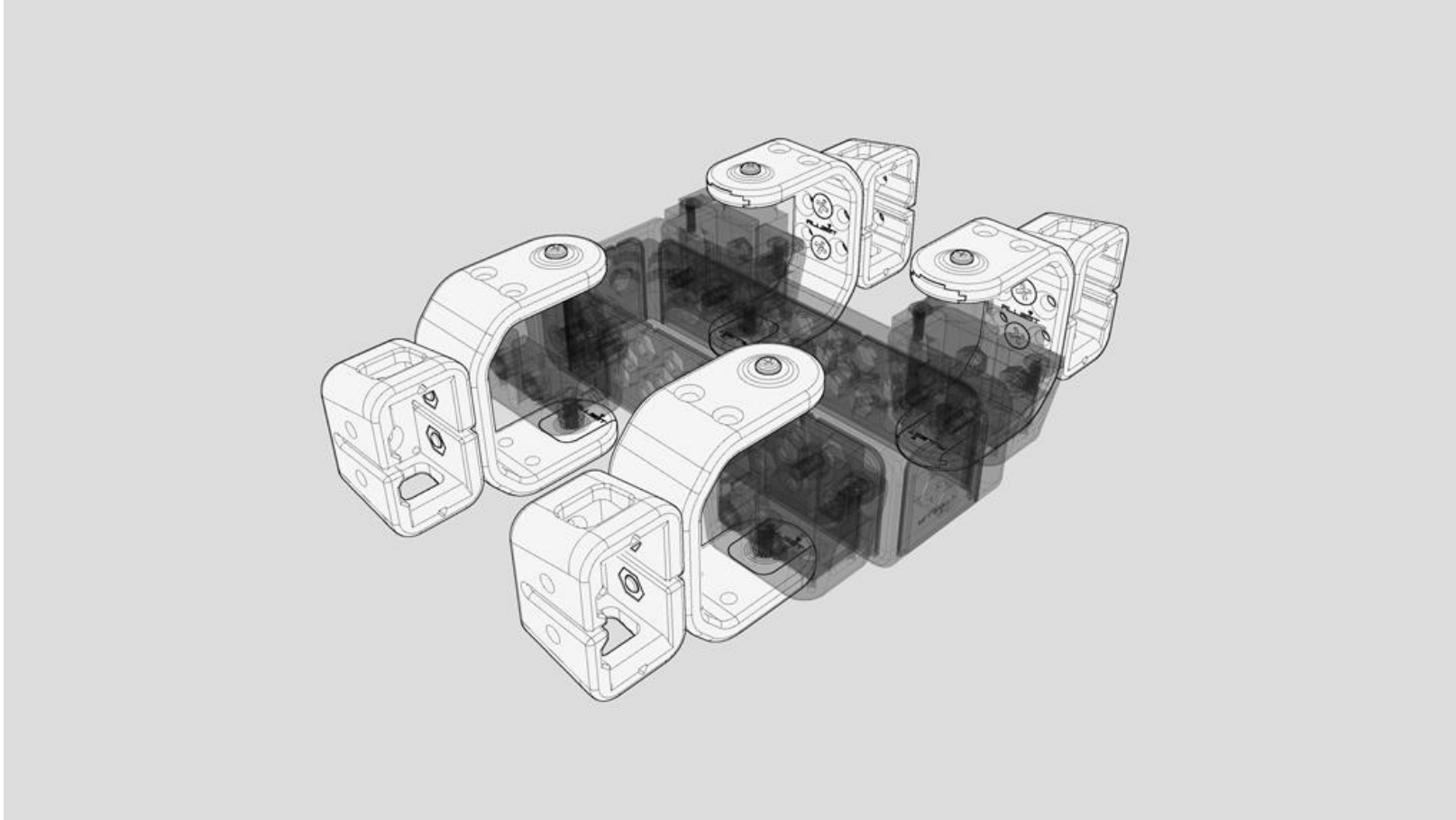


15. Répète ces étapes pour les autres coins du robot

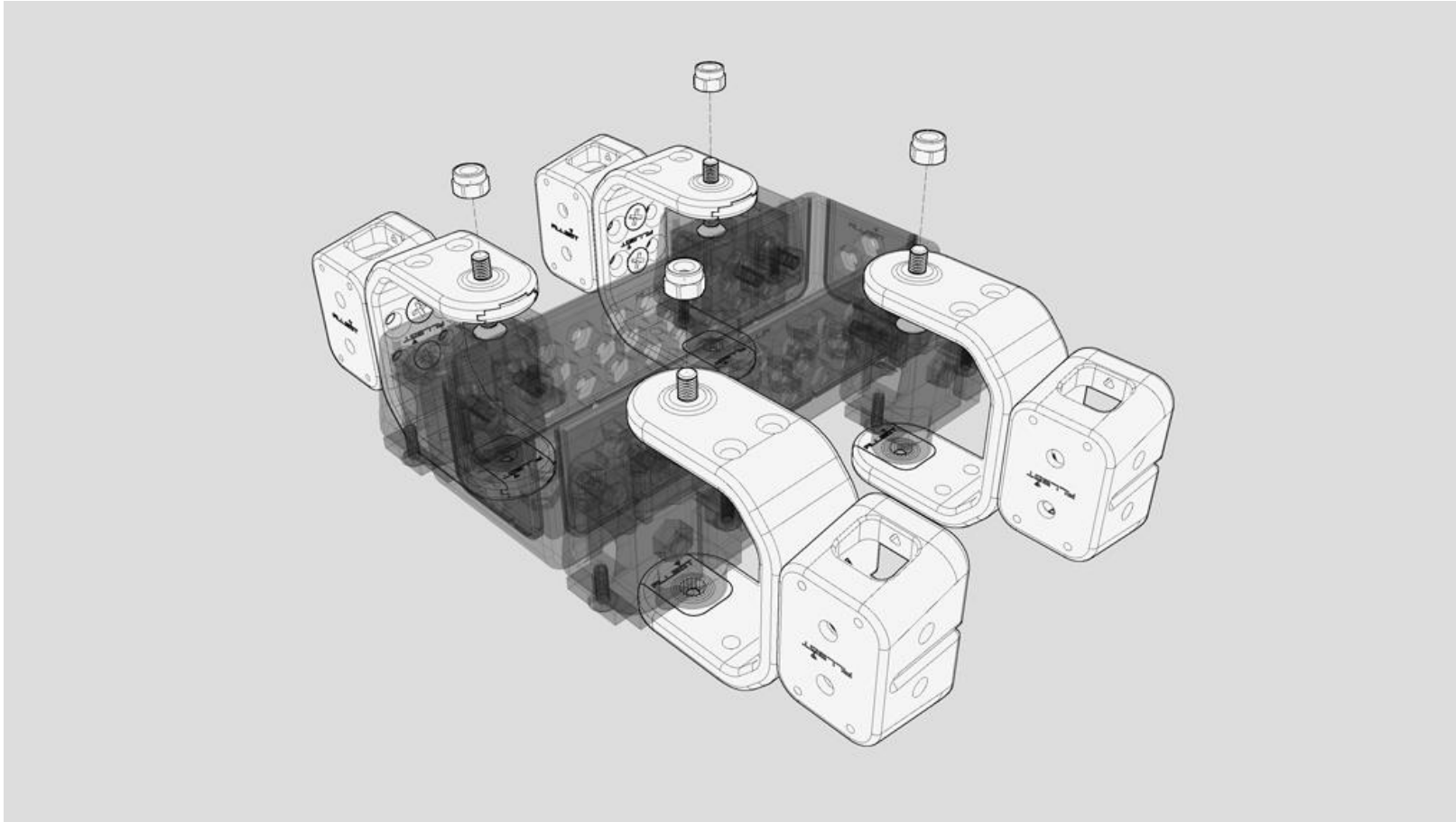


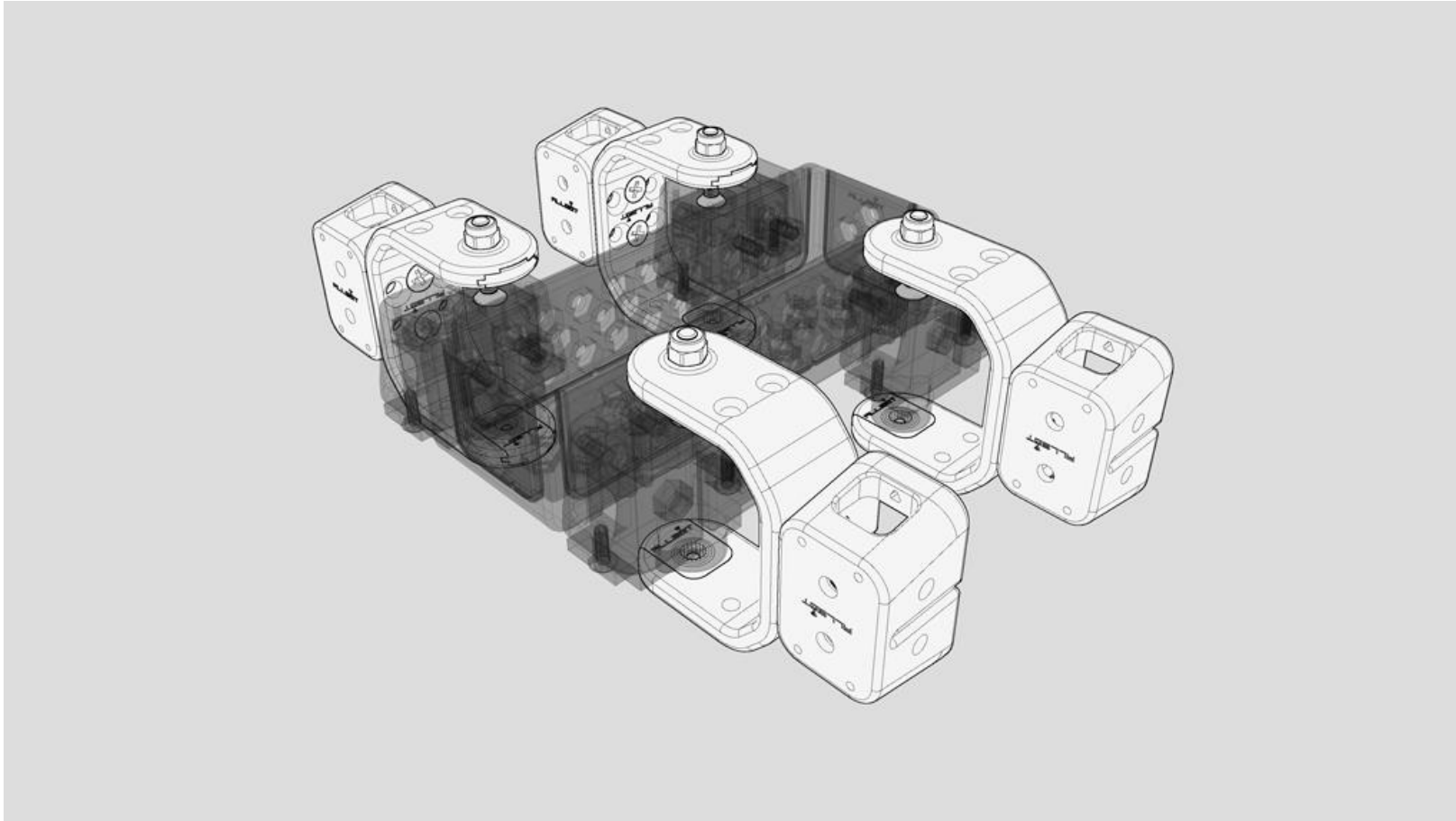
16. Pour assembler ton robot, utilise 4 petites vis servo pour fixer les bras robotiques à l'ensemble.



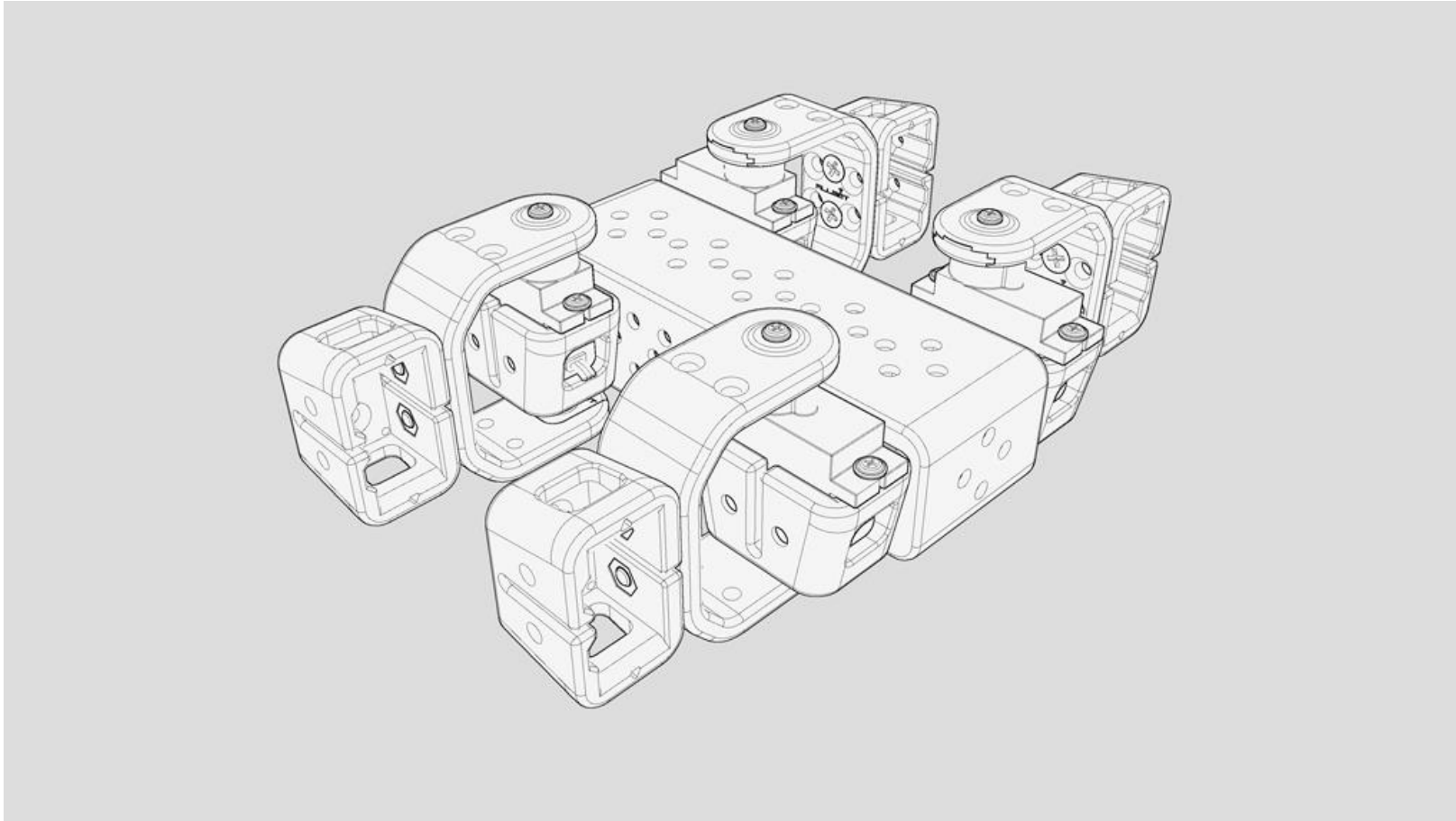


17. Pour fixer les bras robotiques sur la partie inférieure, tu vas avoir besoin de quatre écrous de verrouillage M3. Ces écrous vont aider à maintenir les bras en place pour que le robot puisse bouger comme il faut. Assure-toi de bien les serrer pour que tout reste bien en place !

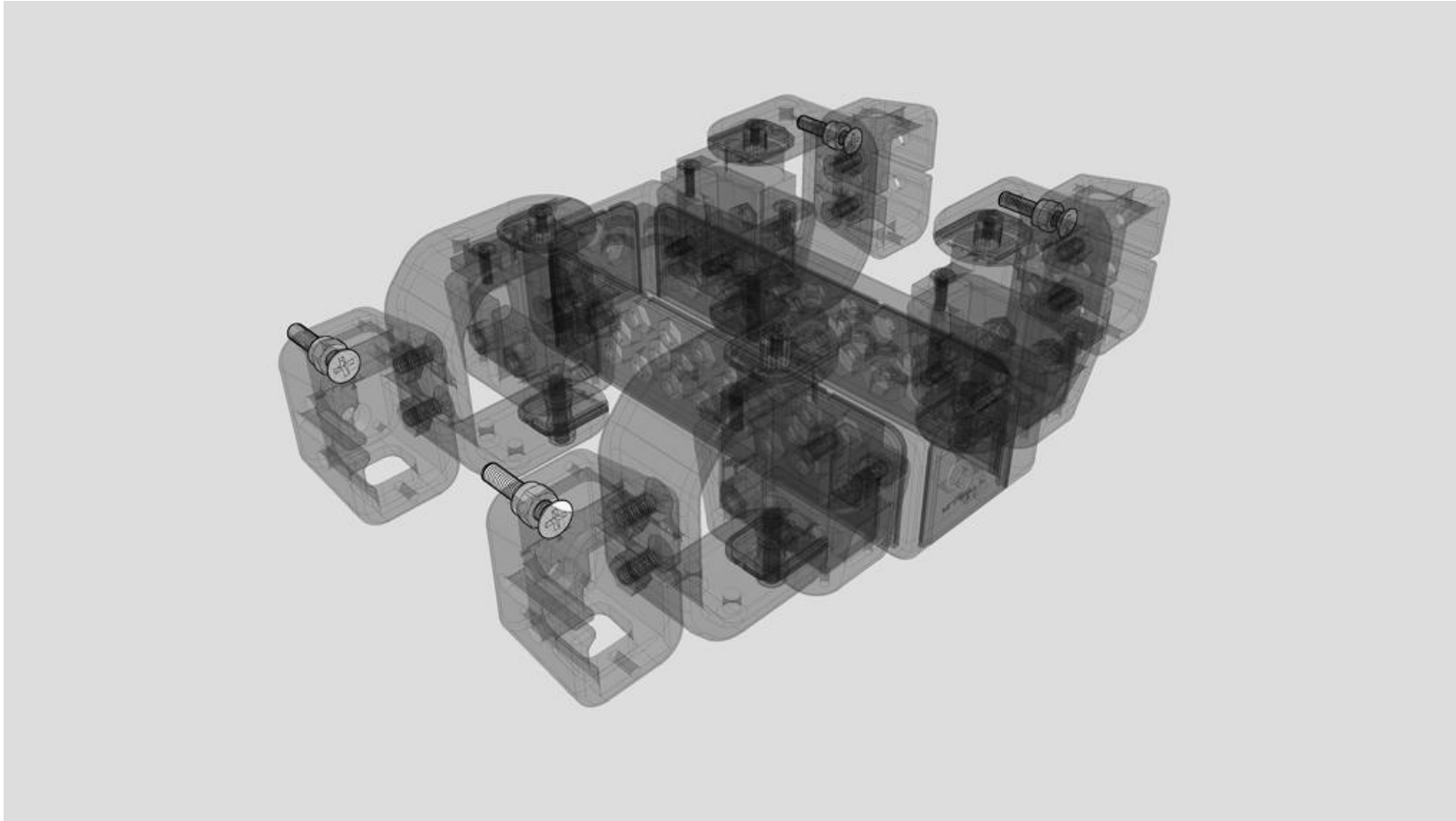




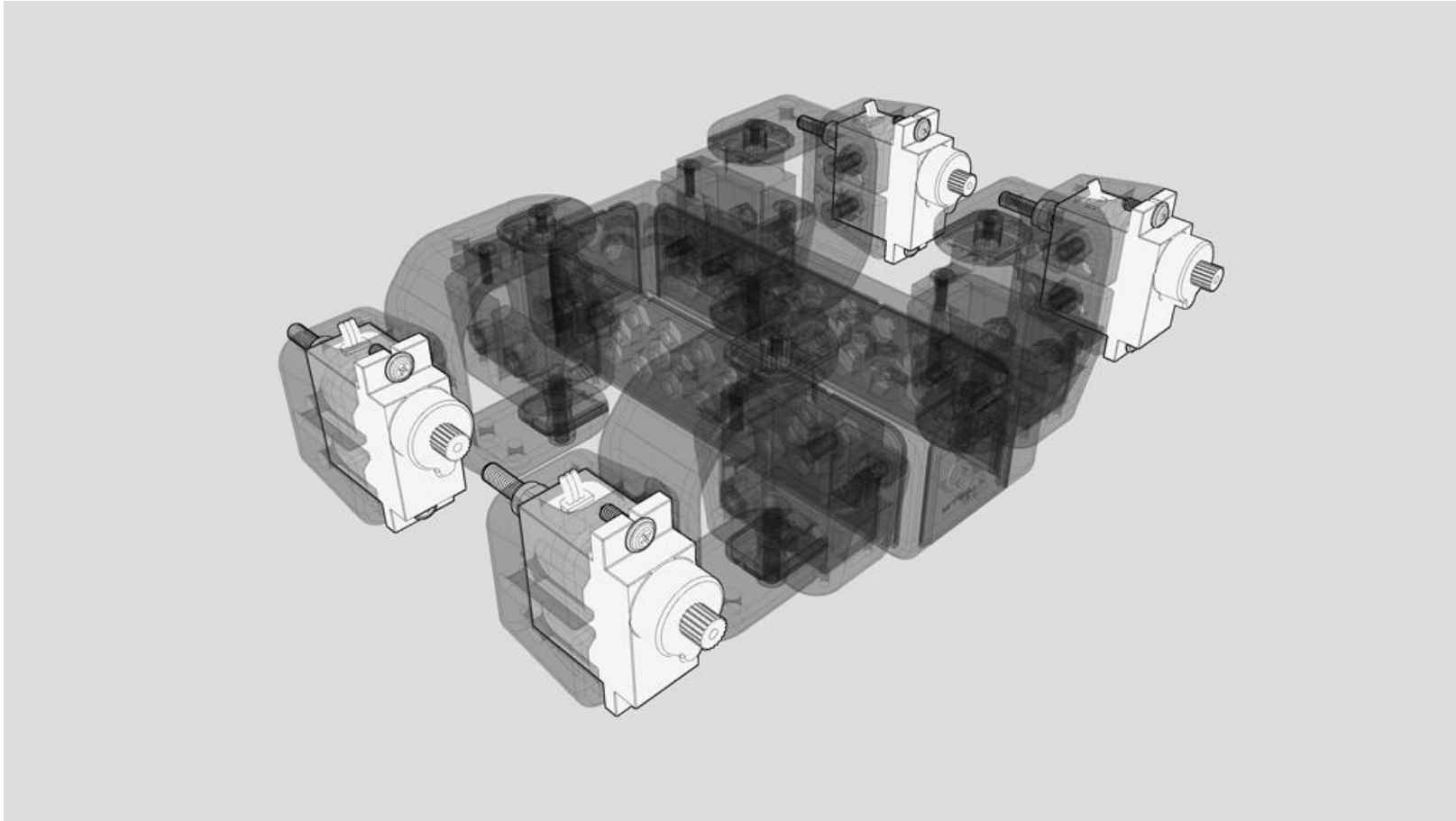
18. Le résultat devrait être comme suit.



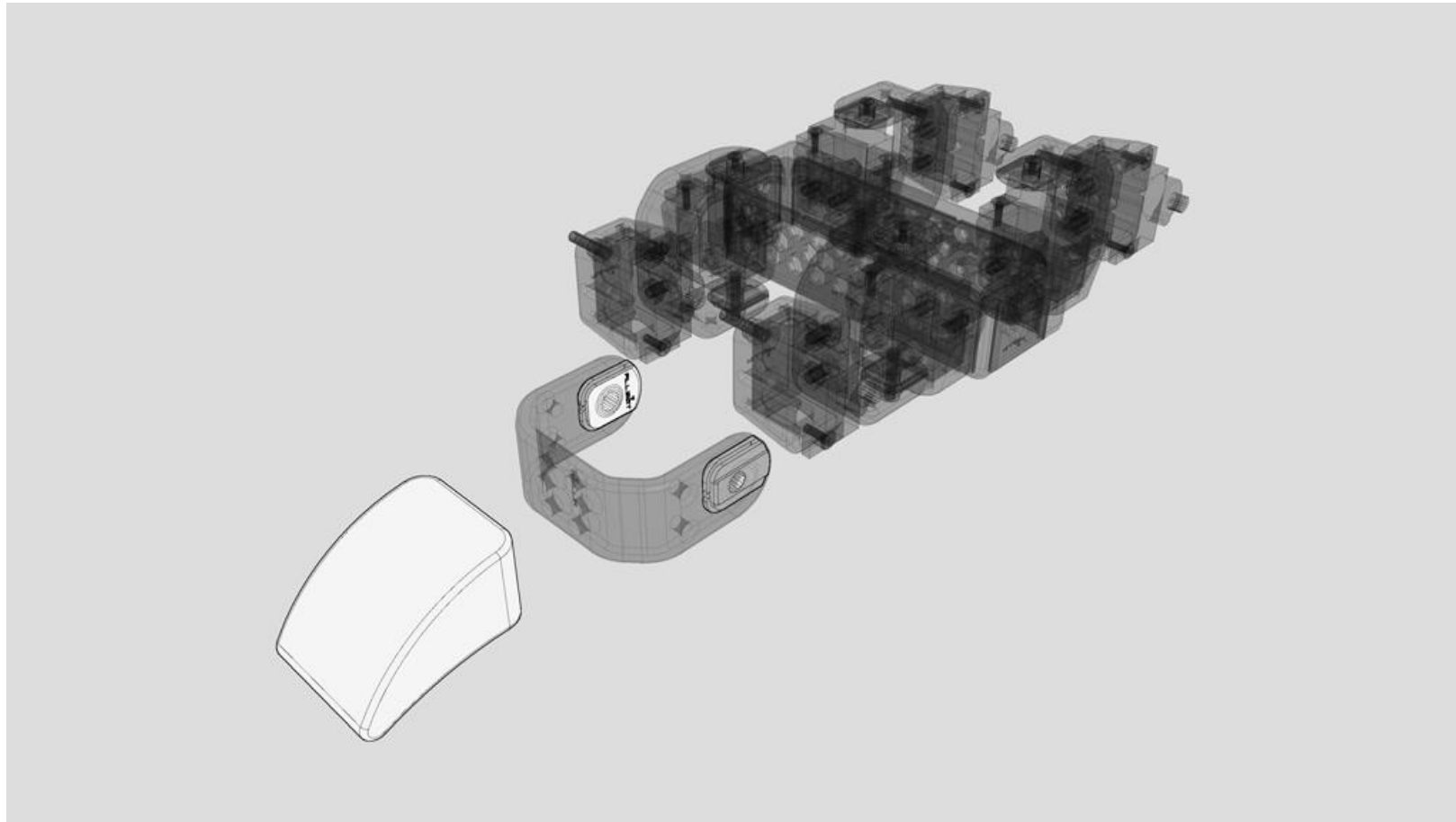
19. Pour assembler les pièces, tu auras besoin de 4 boulons M3 x 16mm et 4 écrous de verrouillage M3. Assure-toi de prendre les trous supérieurs du support servo. Tu peux suivre le schéma ci-dessous pour savoir comment placer les pièces ensemble.

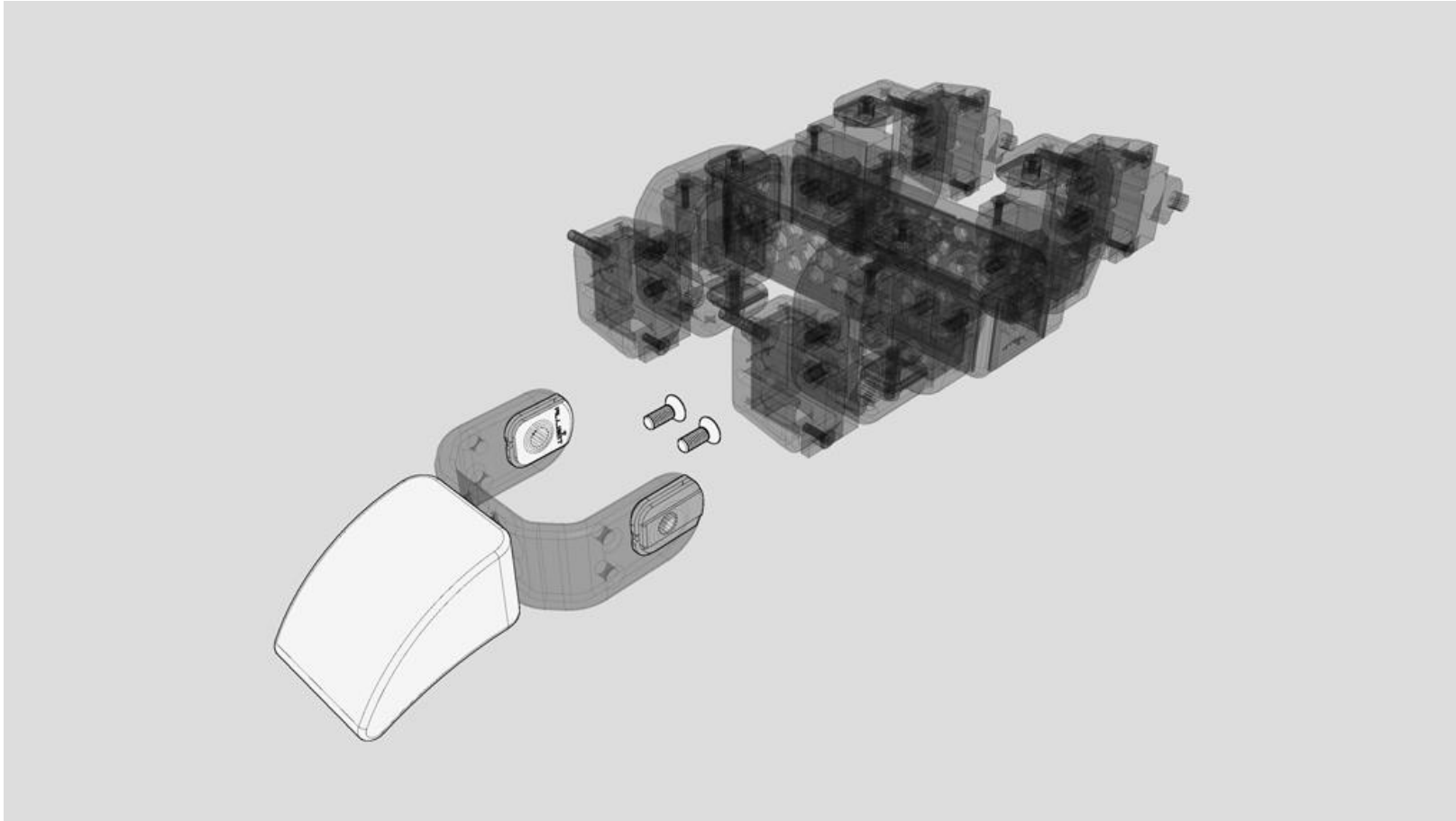


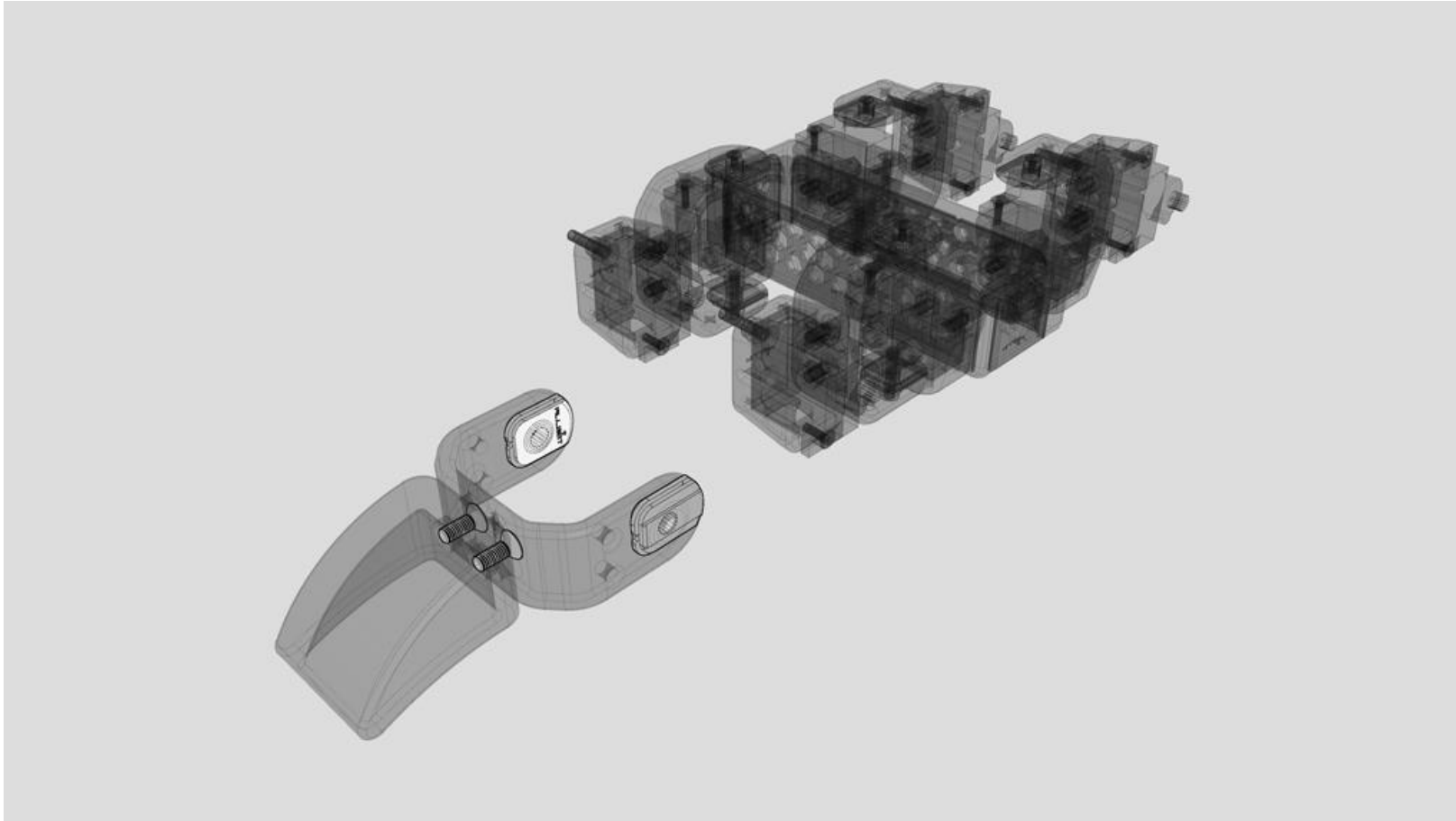
20. Mets les 4 SERVO 9G dans le SUPPORT SERVO et utilise 8 VIS SERVO MOYENNE pour les fixer.

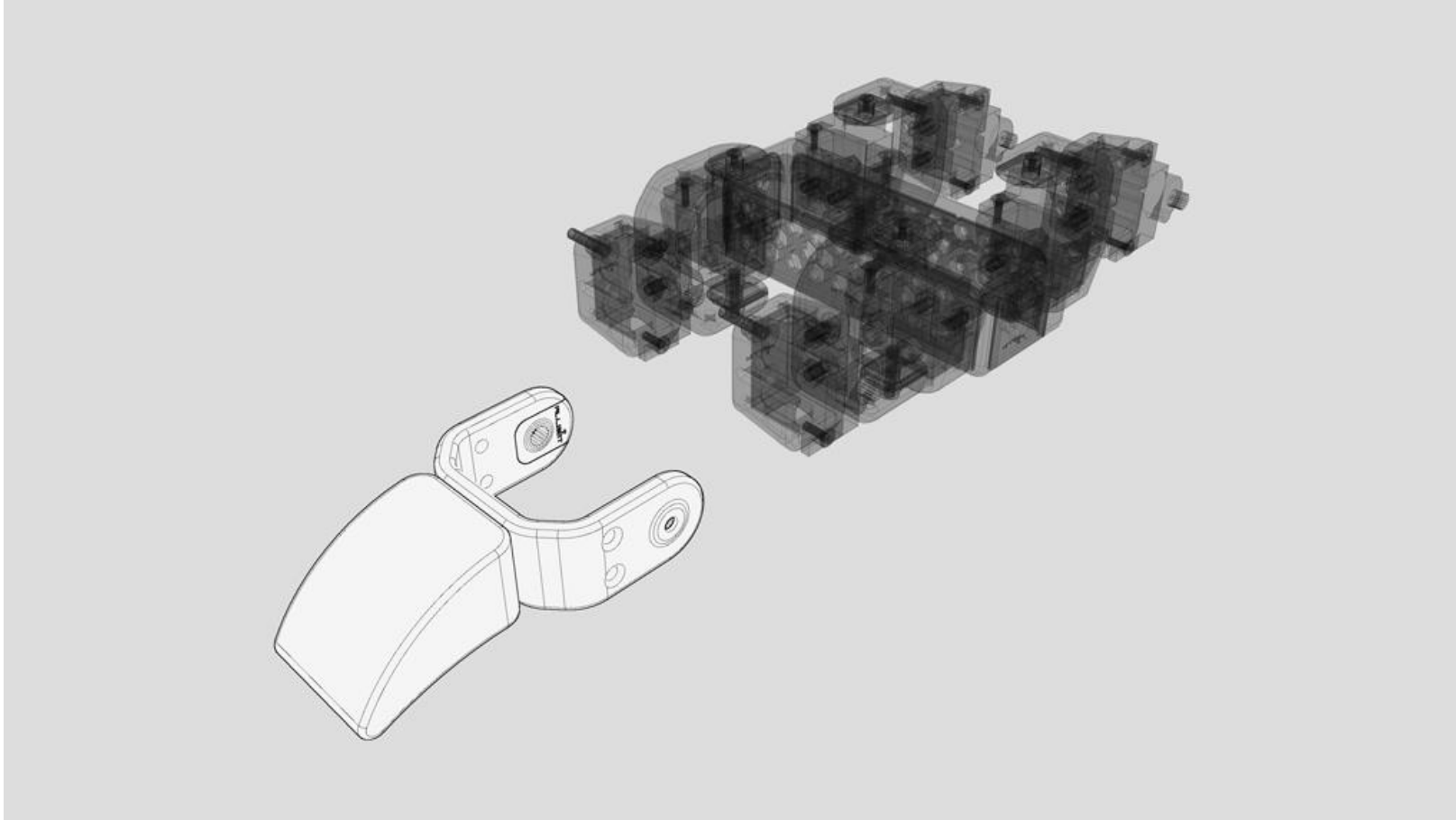


21. Pour faire tenir un pied plat sur un bras robotique, il faut utiliser deux boulons de taille M3 et de longueur 10mm. Il suffit de les visser pour que le pied reste bien attaché !

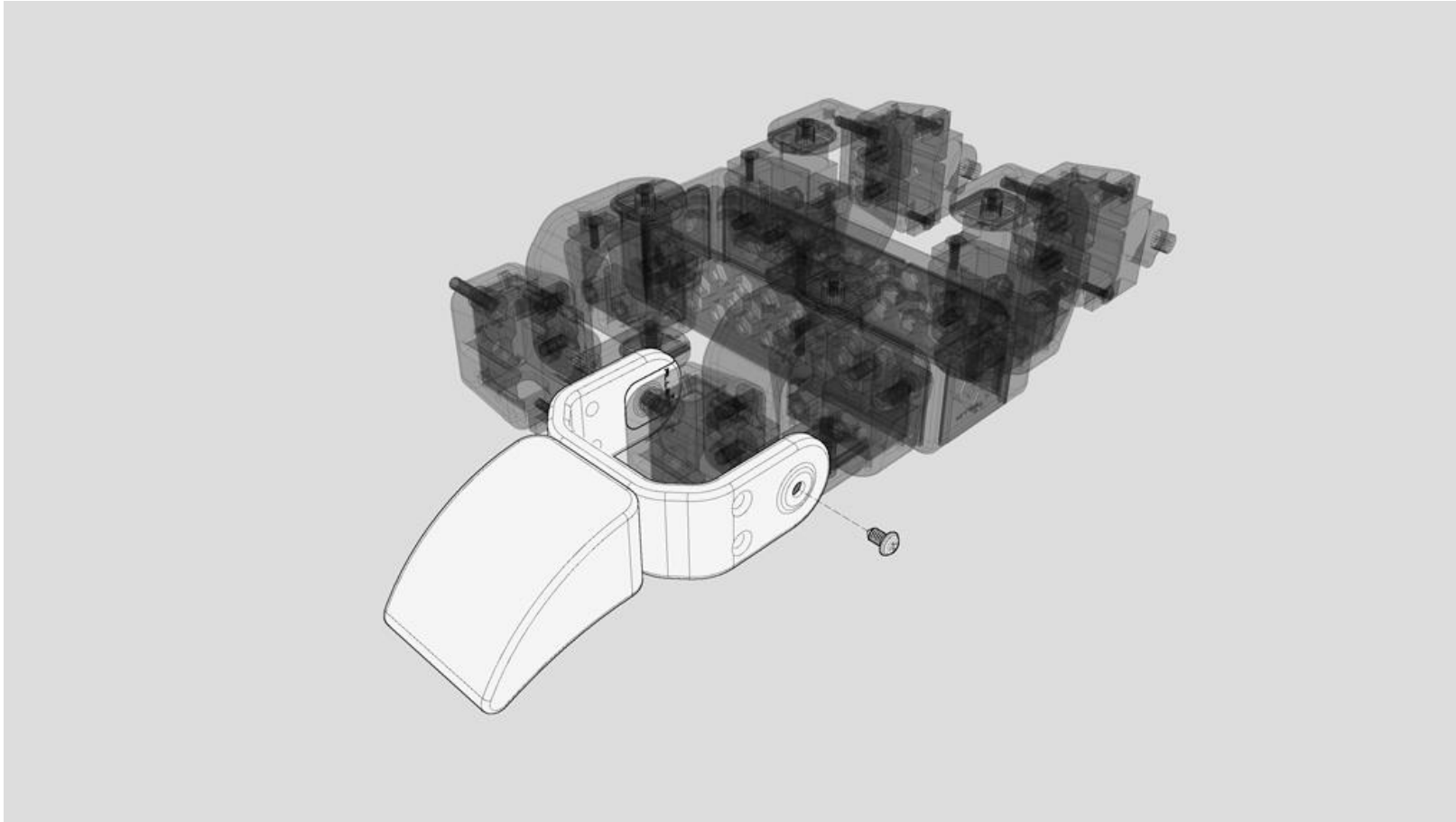


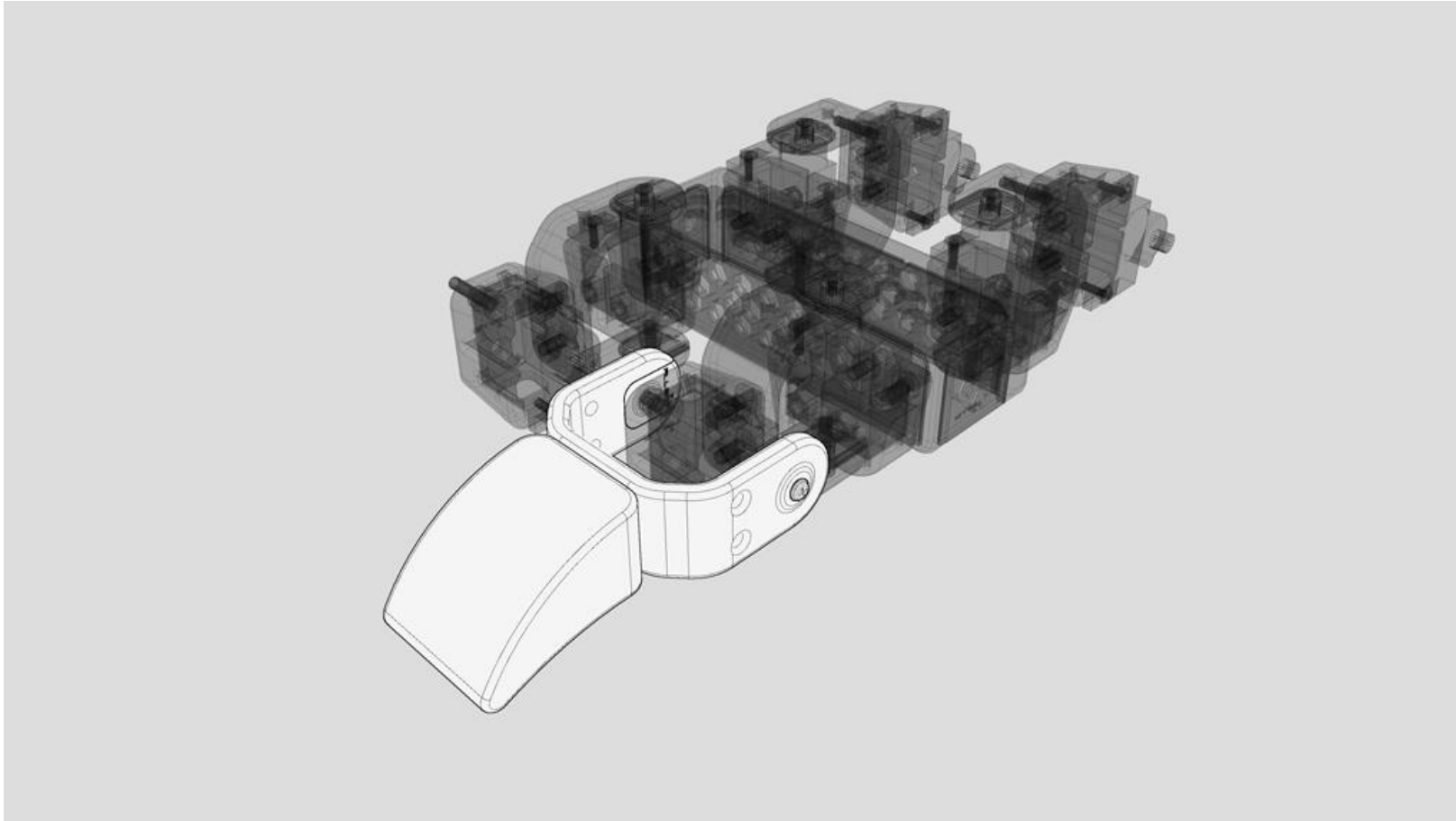




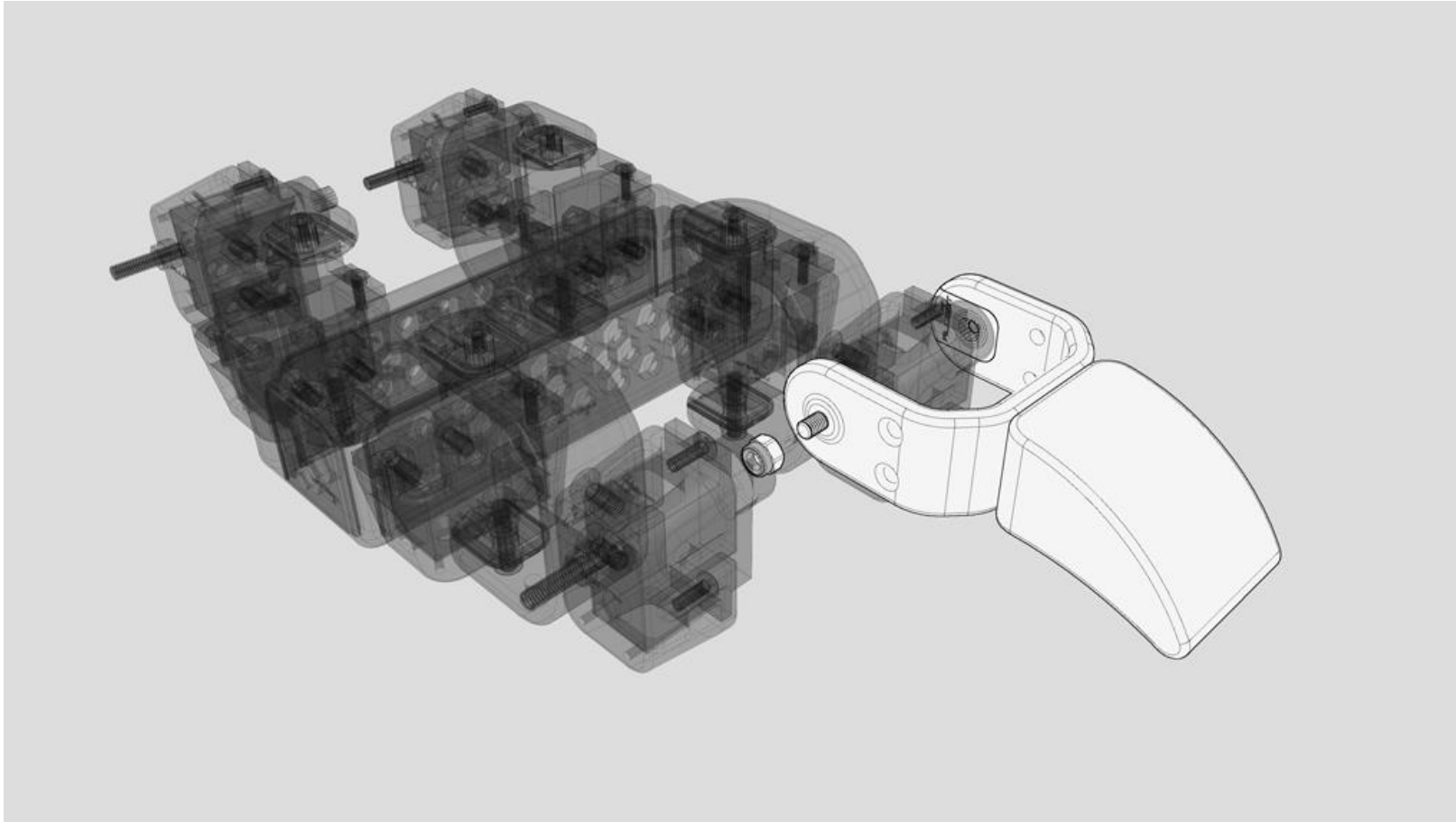


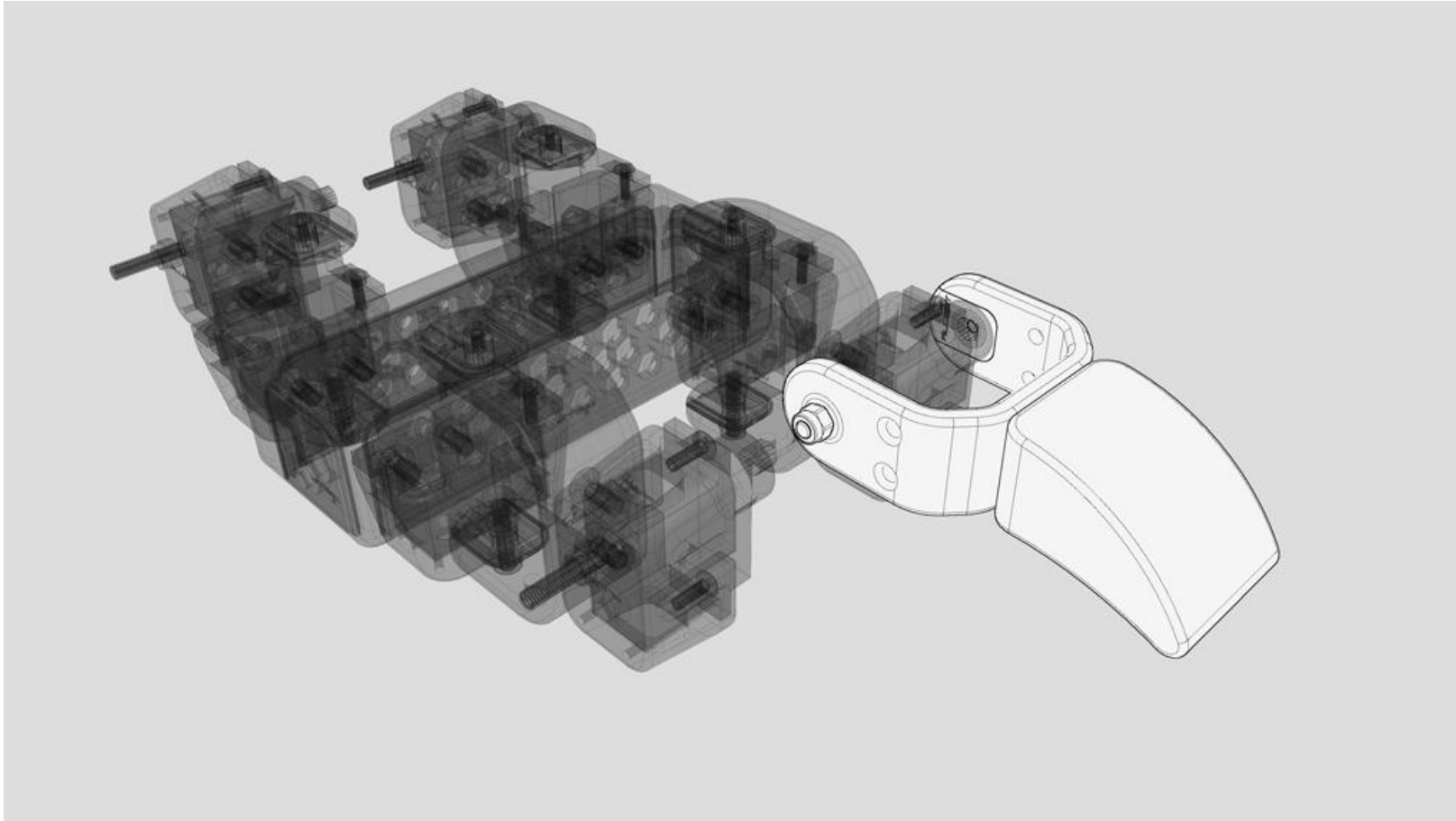
22. Pour construire votre robot, prenez la patte et insérez-la dans le corps du robot. Pour bien la fixer, utilisez une petite vis servo que vous allez mettre sur le servo 9G. Cela permettra à votre robot de bouger ses pattes comme un vrai robot !



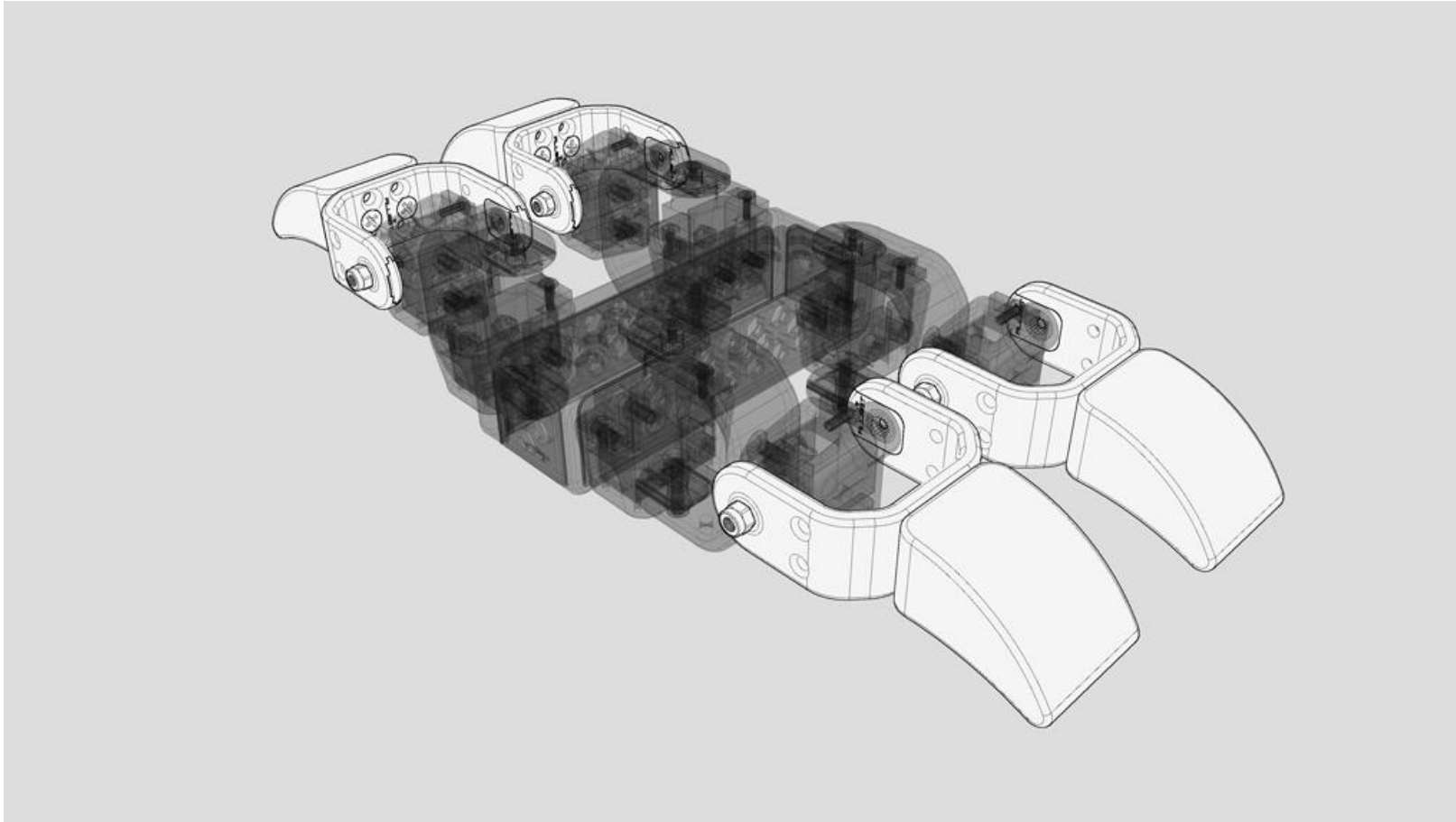


23. Pour attacher la patte au corps, tu peux utiliser un écrou de verrouillage M3. C'est comme un petit boulon qui va tenir la patte bien en place pour qu'elle ne bouge pas.

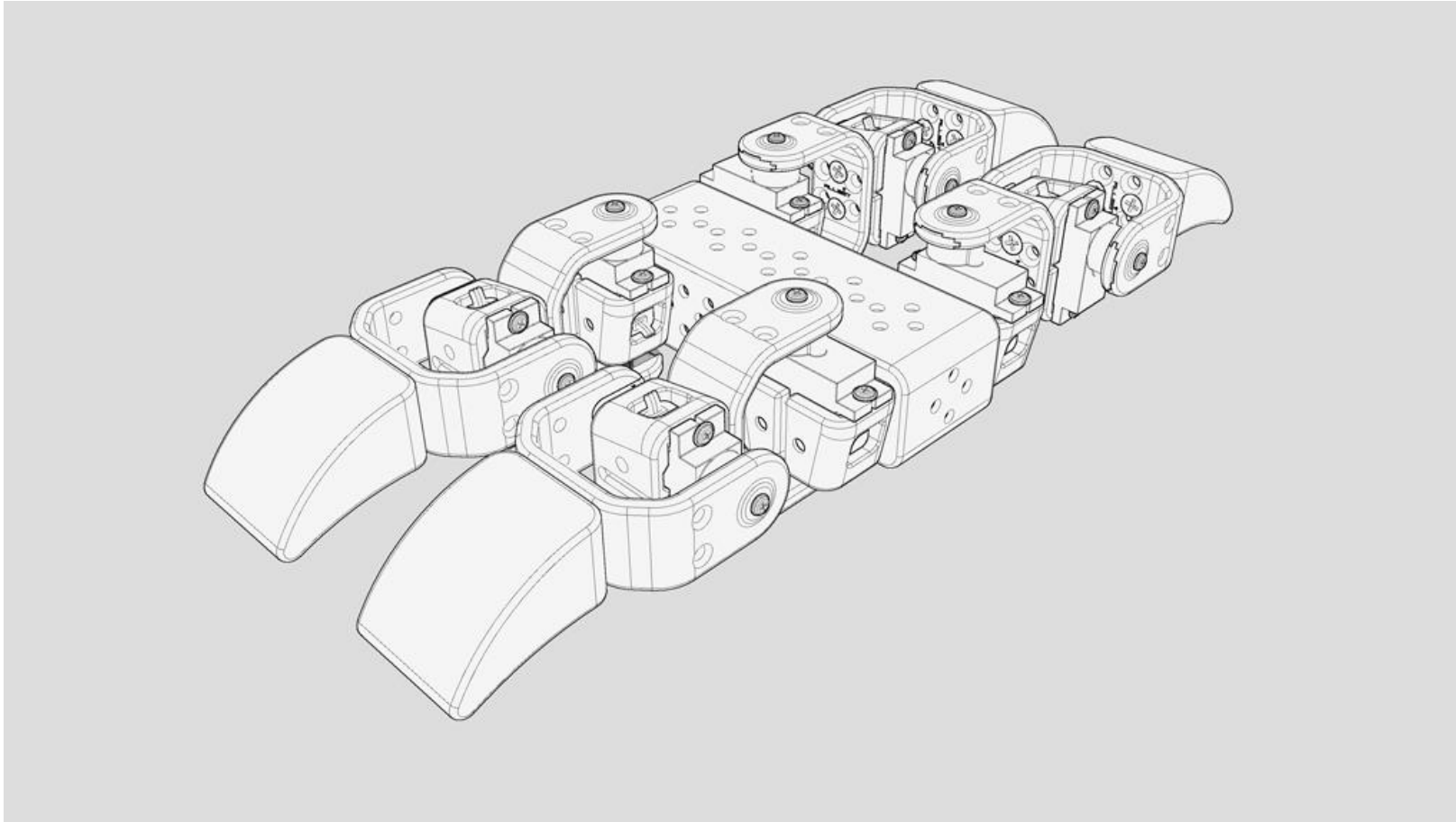




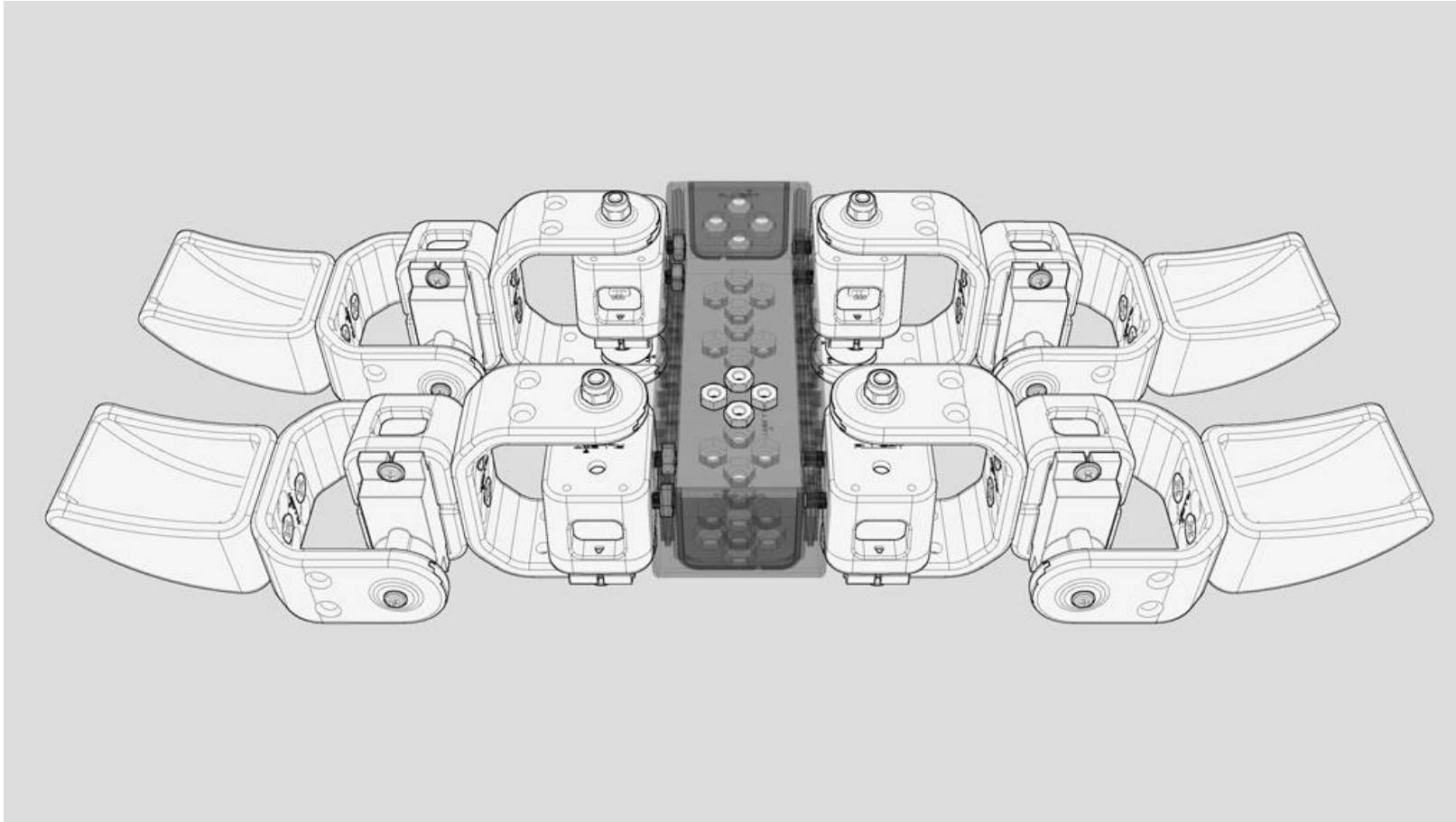
24. Maintenant tu vas continuer à fixer les pattes du robot une par une. Répète les mêmes étapes pour chaque patte jusqu'à ce que toutes les pattes soient bien fixées. Tu es sur la bonne voie, continue comme ça !



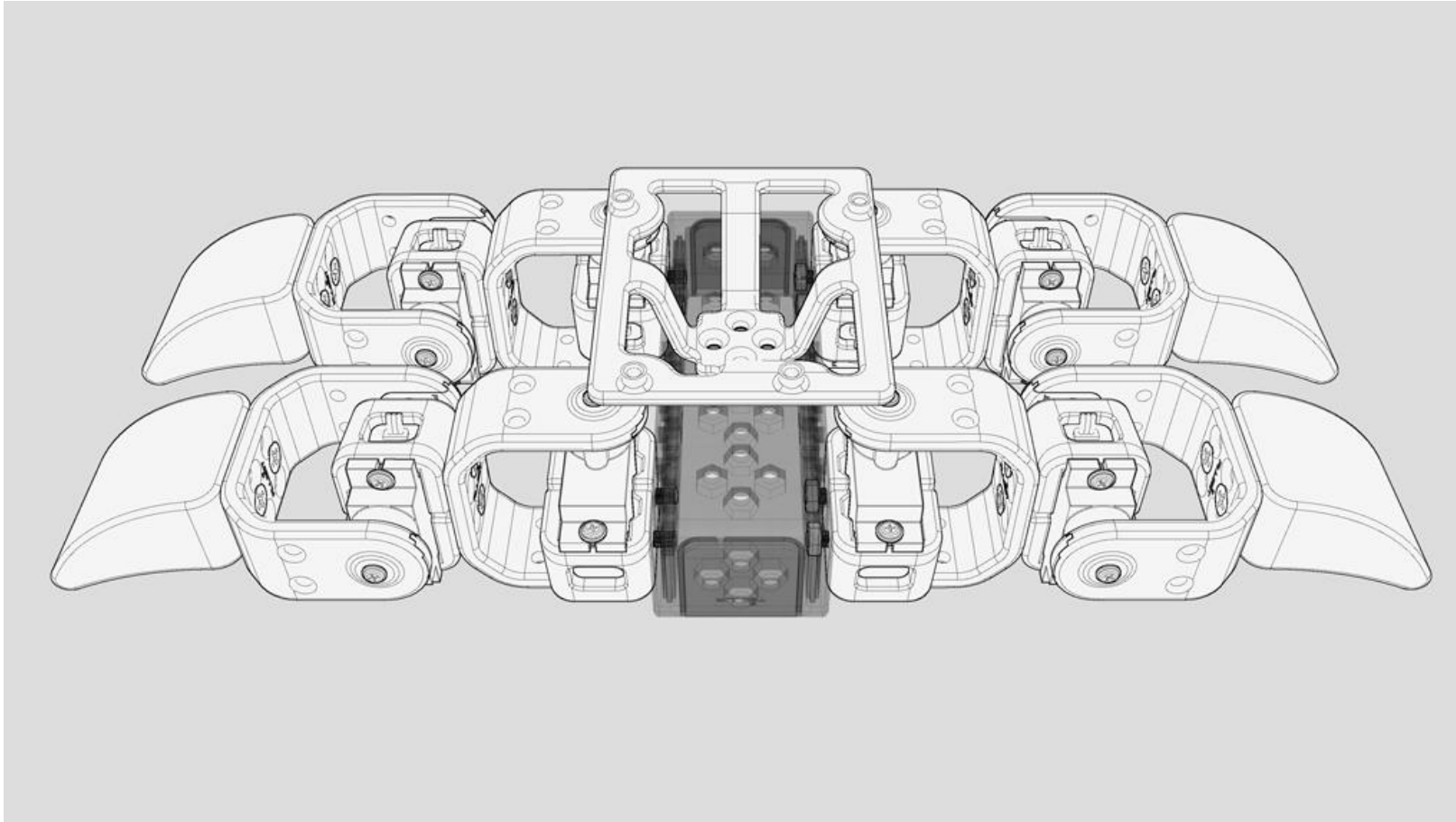
25. Le résultat devrait être comme suit.



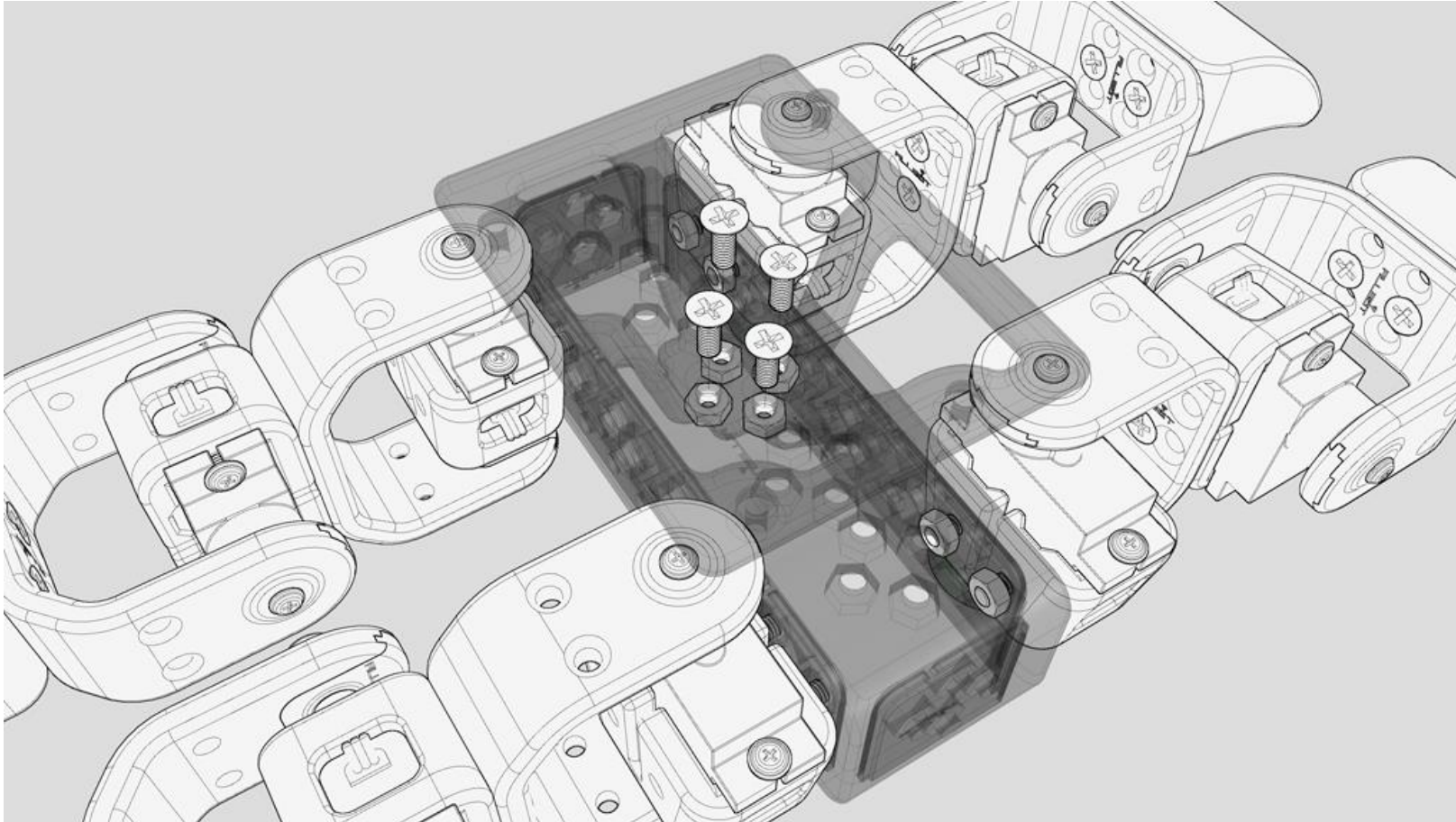
26. Pour assembler les pièces, tu vas avoir besoin de quatre petites pièces rondes appelées "écrous M3". Tu vas les insérer dans la pièce dorsale, mais pas par le haut, par le bas. C'est facile, il suffit de prendre ton temps et de faire attention pour que tout s'assemble bien.

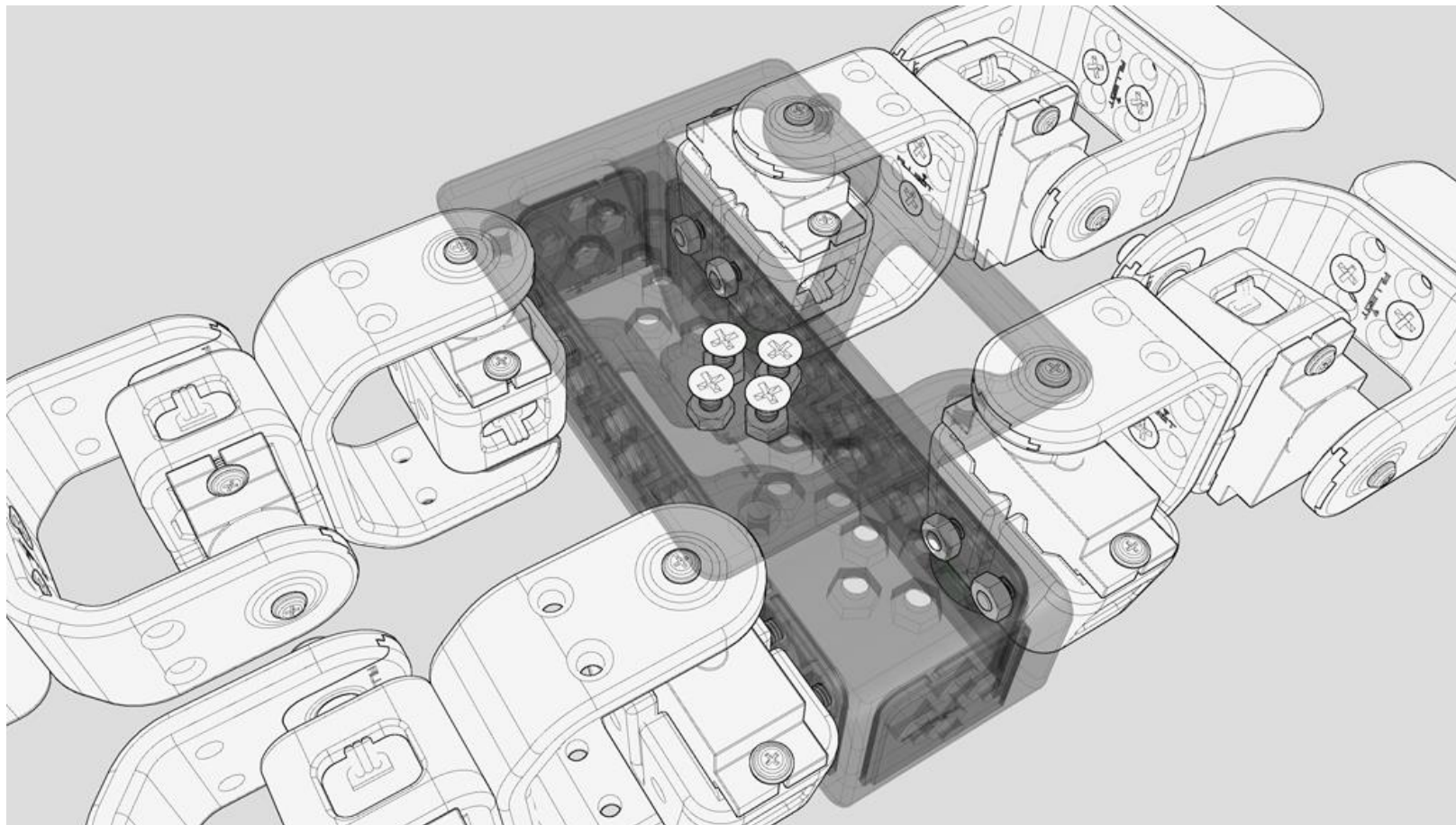


27. Pour inverser le robot, il faut le retourner et le mettre à l'envers. Ensuite, il faut monter le SUPPORT CI sur la PIÈCE DORSALE, mais il faut faire attention à bien respecter l'orientation des pièces. Le SUPPORT CI n'est pas symétrique, donc il doit être placé dans le bon sens.

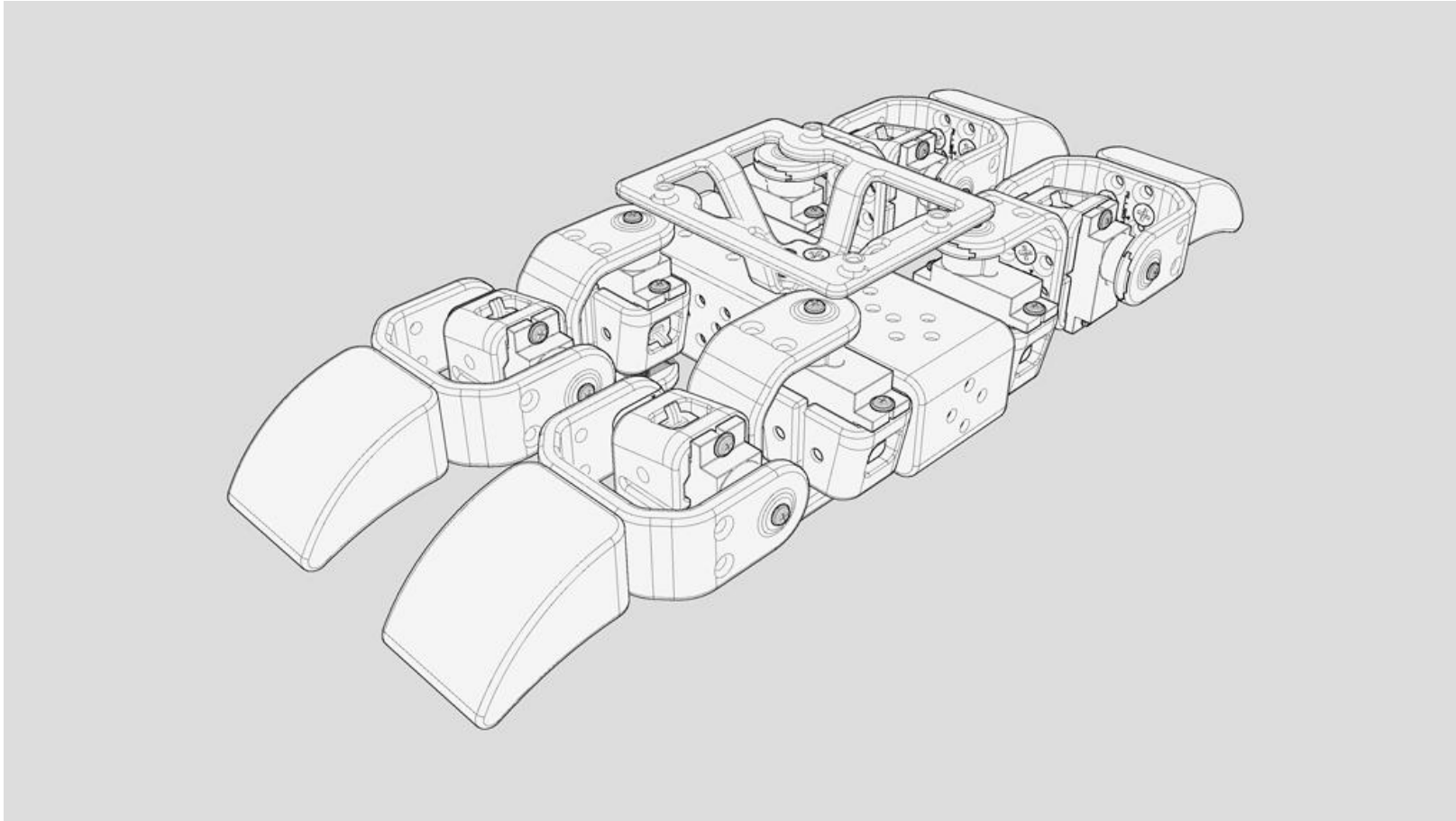


28. Pour assembler les pièces, tu vas avoir besoin de 4 boulons M3 x 8 mm. Utilise-les pour fixer le support CI à la pièce dorsale.

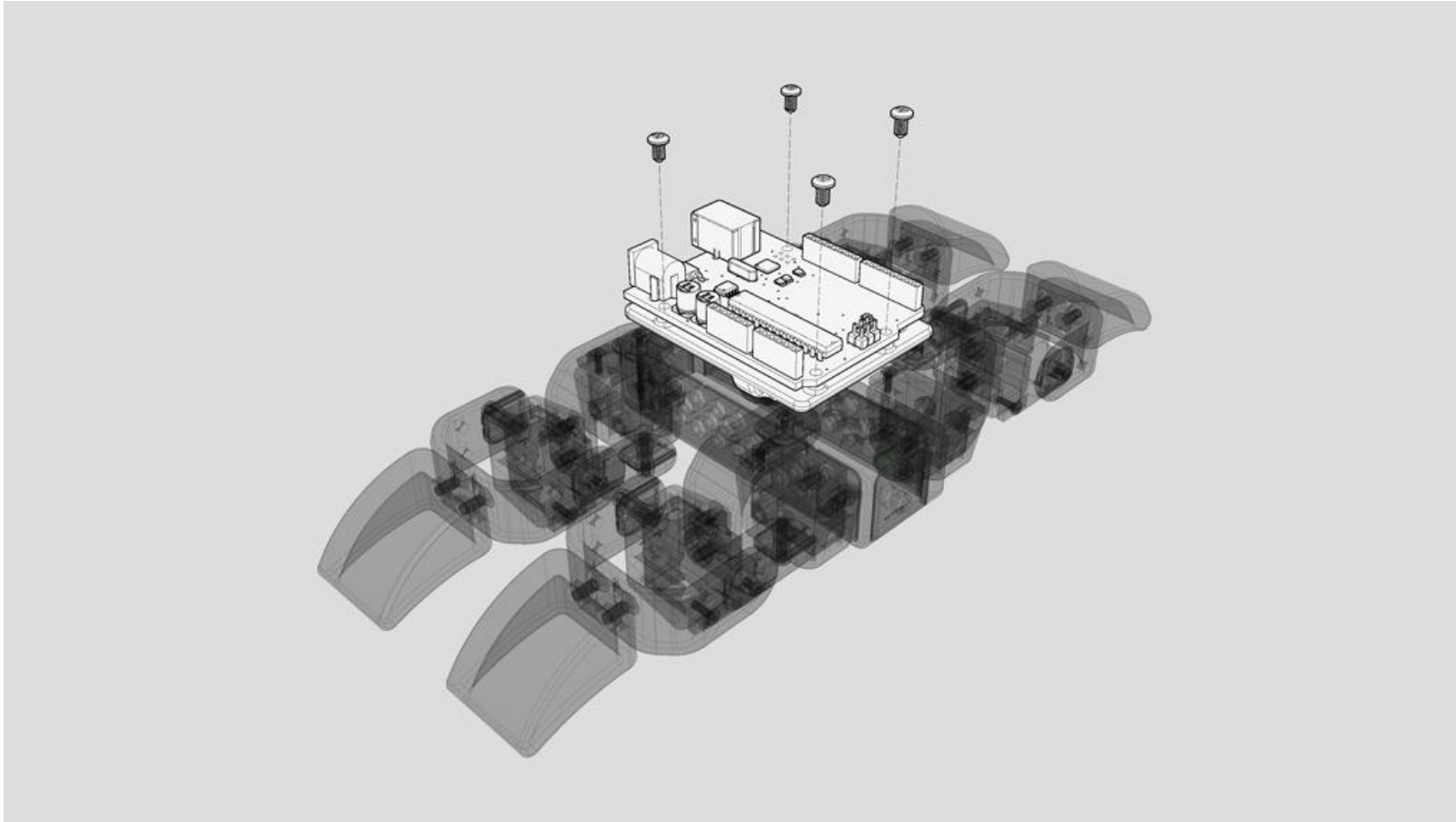




29. Le résultat devrait être comme suit.



30. Pour installer ton Raspberry Pi ou ton Arduino Uno sur le support de circuit imprimé, tu vas utiliser 4 vis auto-taraudeuses. Mais attention, ne serre pas trop les vis pour éviter d'abîmer ton matériel.



Tu veux en savoir plus sur ton nouvel ami robotique ? Ton Allbot l'araignée est prêt et il est super cool ! Il est tout petit, mais très malin. Tu peux jouer avec lui et le programmer pour qu'il fasse des tas de choses amusantes. Tu peux même lui apprendre de nouveaux trucs en utilisant des codes simples. Alors, es-tu prêt à t'amuser avec ton Allbot ?

