

Notice de montage : Botly

Etape 1 : Déballage et vérification des pièces du kit



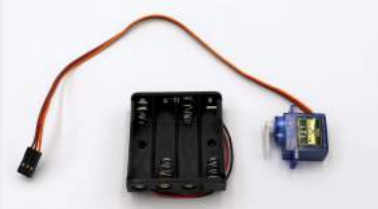
Le sac de visserie qui contient : 1 grand élastique pour fixer le crayon, 2 grandes entretoises noires, 4 petites entretoises blanches, 1 petit élastique pour fixer la carte électronique, 1 patin, 12 vis M3 de 8 mm, 2 vis M3 de 10 mm, 2 écrous



Le sac du chassis qui contient : 10 composants (9 plaques du chassis + le porte-crayon)



2 blocs "moteur + roue"



1 pack piles + 1 servomoteur



Carte électronique

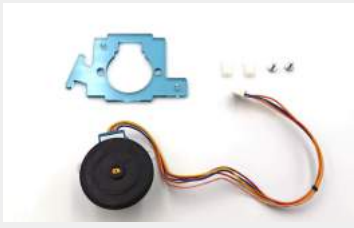


ATTENTION :

Pour éviter que les pièces ne soient rayées ou abîmées durant le transport, elles sont livrées encore emballées dans leur film de protection. Pour le montage, il est **indispensable de retirer tous les films plastiques entourant les pièces avant le début du montage**. En effet, pour obtenir une bonne précision de tracé, les réglages se font parfois au millimètre.

Le porte-crayon dispose également d'un plastique sur l'une de ses faces. Il est important de le retirer.

Etape 2 : Assemblage des plaques des moteurs



Commencer par assembler les plaques moteurs :

- Prendre un bloc moteur et une plaque correspondante
- Faire passer le cable dans le trou central
- Insérer le bloc moteur dans la plaque en maintenant la plaque et en poussant avec les 2 pouces comme sur l'illustration (pour pousser aussi fort de chaque côté)
- Faire de même avec le second bloc-moteur (Attention : il faut que les 2 plaques soit symétriques et non identiques)



On peut ensuite assembler les vis et les entretoises :

- Utiliser les vis M3 de 8 mm et les entretoises blanches
- Les entretoises peuvent être serrées à la main, il n'y a pas besoins de tournevis pour cette étape
- Maintenir une vis d'une main et visser l'entretoise de l'autre
- Il faut que l'entretoise dépasse du côté de la roue et non du côté moteur
- Assembler 2 vis et entretoises par plaque moteur

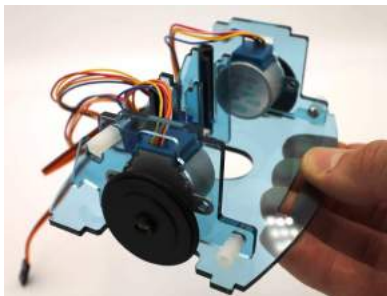
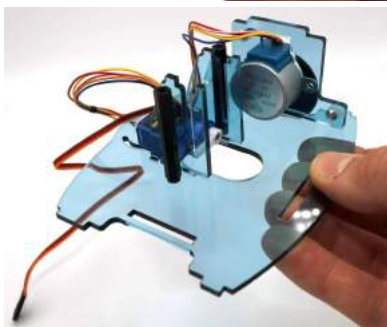
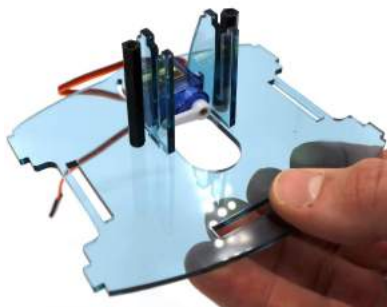
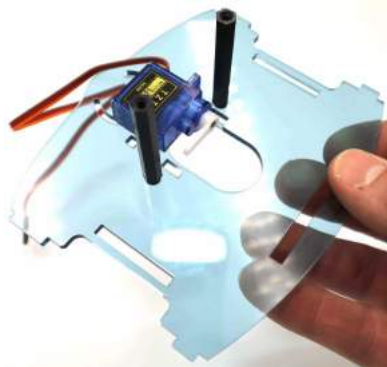
Etape 3 : Assemblage des entretoises noires



Assembler ensuite les grandes entretoises noires :

- Se munir de la plus grande plaque qui correspond au dessous du robot
- Maintenir une vis d'une main et serrer l'entretoise noir de l'autre

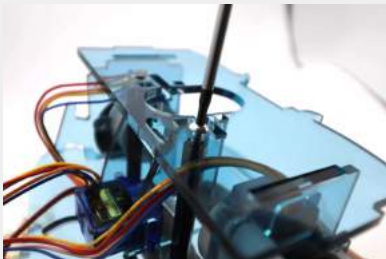
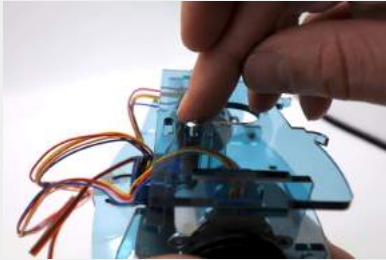
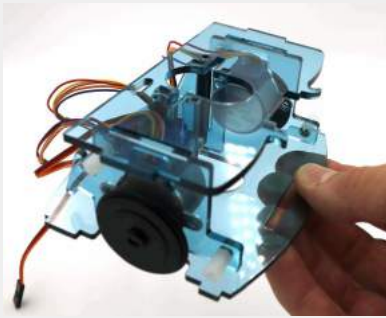
Etape 4 : Assemblage du châssis



On passe à l'assemblage des principales pièces du châssis :

- Positionner le servo-moteur entre les 2 entretoises noires comme sur la photo. Attention le palonnier blanc doit être orienté vers la gauche (quand vous le regardez d'en face).
- Bloquer le servo-moteur avec les 2 plaques internes (plaques en "N").
- Positionner ensuite une plaque moteur, puis la seconde comme indiqué sur l'image. Les roues doivent être vers l'extérieur et l'extrémité en "T" destinée à enrouler le câble du moteur doit être vers l'arrière du robot.

Etape 4 : Assemblage du châssis



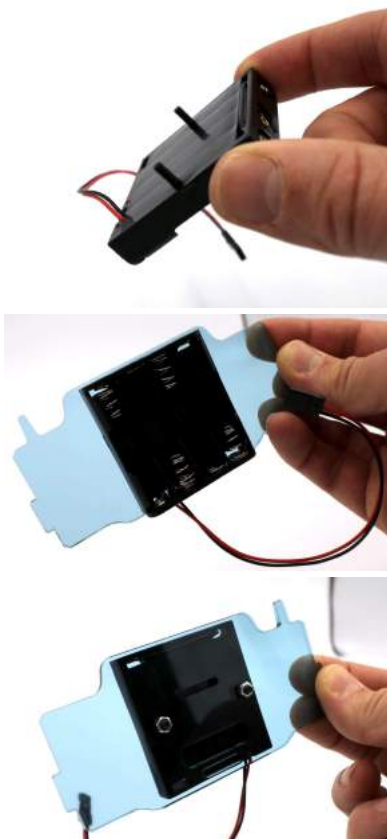
- Poser la plaque supérieure du robot pour bloquer l'ensemble des pièces. Les petits éperons doivent être vers l'avant du robot.
- Visser la plaque supérieure aux entretoises noires (un tournevis peut-être utilisé).

Etape 5 : Assemblage de la plaque arrière



On passe à l'assemblage du pack pile sur la plaque arrière :

- On utilise les 2 vis M3 de 10 mm (vis noires) et les 2 écrous
- Commencer par visser les vis noires dans le pack piles (clef Allen requise)



- Une fois les vis positionnées, assembler le pack piles avec la plaque arrière du robot. Attention, le câble du pack piles doit se trouver vers le bas (voir photo).
- Il ne reste plus qu'à positionner les écrous pour maintenir le pack pile en place.

Etape 6 : Positionnement de la première plaque latérale



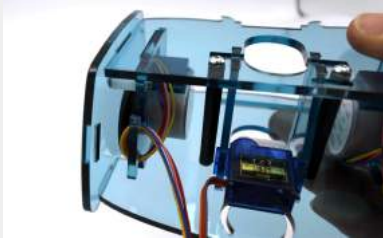
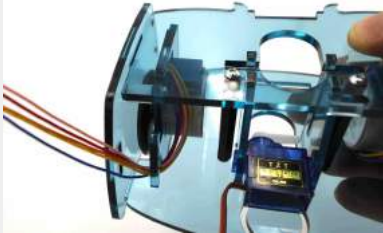
On passe au positionnement de la première plaque latérale :

- Positionner le robot sur un côté
- Positionner la plaque en faisant correspondre les percements pour les vis avec les entretoises blanches.
-



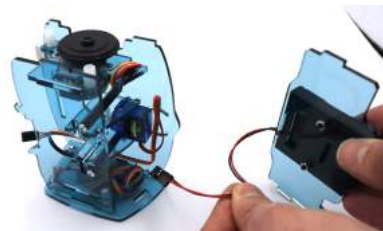
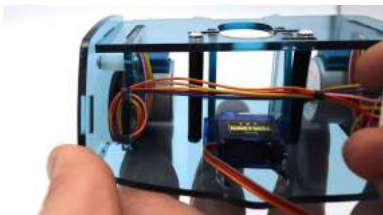
- Visser les 2 vis (utiliser des vis M2 de 8mm).

Etape 7 : Positionnement de la plaque arrière



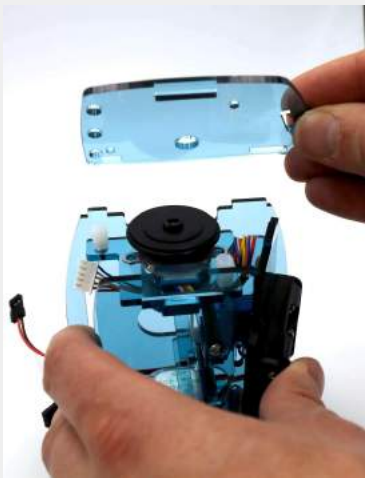
Pour positionner la plaque arrière, il faut commencer par enrouler les câbles de manière à pouvoir brancher la carte électronique par la suite :

- Enrouler le câble de chaque moteur autour de l'éperon prévu à cet effet



- Passer le câble sous le moteur pour le faire dépasser à l'avant du robot
- Faire passer le câble du servo-moteur entre un moteur et une entretoise noire pour le faire dépasser sur l'avant du robot
- Positionner la plaque arrière en glissant le câble du pack pile pour le faire dépasser sur l'avant du robot
- La plaque arrière ne sera bloqué qu'au moment de la fixation de la seconde plaque de côté

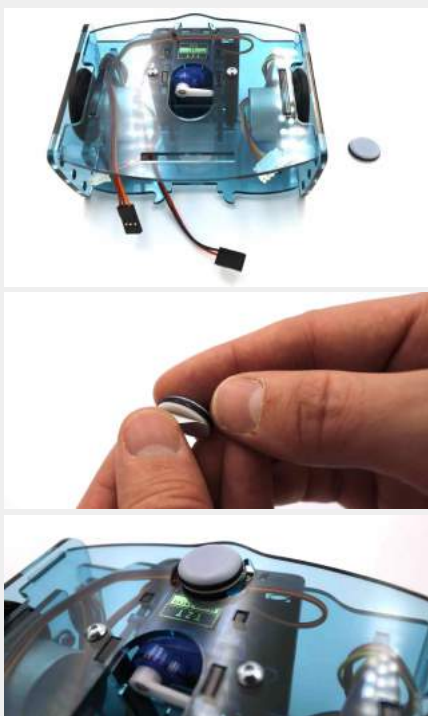
Etape 8 : Positionnement de la seconde plaque latérale



Pour positionner la seconde plaque latérale, la marche à suivre est sensiblement la même que pour la première. Ne pas oublier de maintenir la plaque arrière au moment de poser le second côté.

- Positionner la plaque latérale en tenant la plaque arrière en appui sur le reste du châssis
- Serrer les deux vis pour maintenir la plaque latérale en position

Etape 9 : Collage du patin



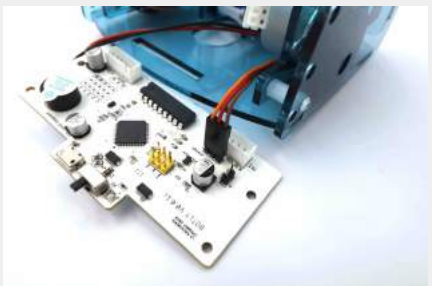
Pour limiter les frottements et améliorer la précision du tracé, nous vous fournissons un patin qui se colle sur le dessous du robot. Pour cela commencez par retourner le robot :

- Poser le robot à l'envers
- Récupérez le patin, et décoller le film protecteur sur le collant
- Collez le patin sur le dessous du robot à l'emplacement prévu, symbolisé par deux fentes qui forment un cercle, à l'arrière du robot

Etape 10 : Branchements de la carte électronique



Pour connecter la carte électronique, 4 branchements sont nécessaires : les 2 moteurs, le pack piles et le servo-moteur.



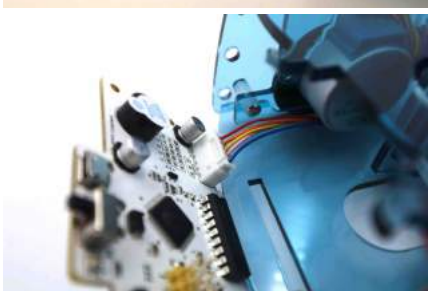
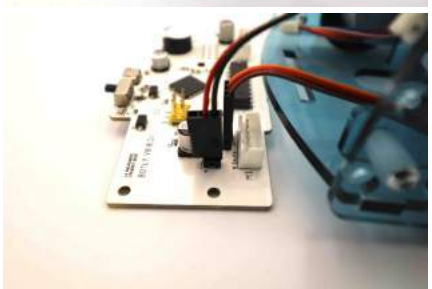
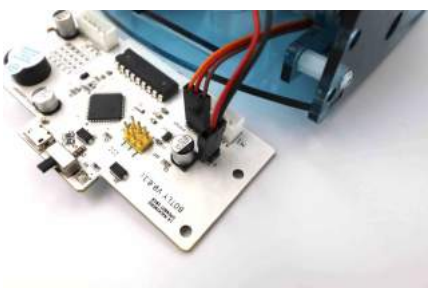
Les moteurs doivent être branchés sur les 2 grands connecteurs blancs M1 et M2 situés en bas de la carte.

Le connecteur du pack-piles est identifié par le mot "BATT" et les signes + et -.

Le connecteur du servo-moteur est désigné par le terme "SERVO" et une indication de couleur "ORANGE" pour indiquer le sens de branchement du connecteur :

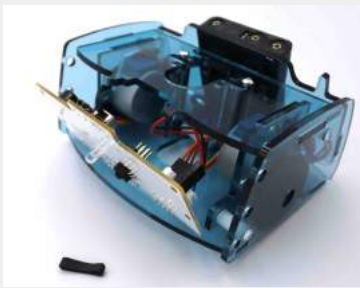


- Commencer par raccorder le servo-moteur. Comme indiqué le connecteur est doté de 3 fils, dont un orange qui doit se trouver le plus à droite au moment du branchement (en face du terme "ORANGE").



- Connecter ensuite le pack-piles : le fil rouge doit être branché en face de l'indicateur "+" et le fil noir sur le "-".
- Brancher enfin les 2 moteurs dans les connecteurs correspondant. Les fils bleus doivent se situer le plus à gauche au moment du branchement.

Etape Finale : Fixation de la carte électronique



Pour terminer, il ne reste plus qu'à bloquer la carte électronique en utilisant le petit élastique noir fourni. Pour cela, il vous faut :

- Positionner la carte dans la fente située dans la plaque du dessous du robot
- Plaquer la carte contre le haut du châssis du robot
- Placer l'élastique entre les 2 ergots prévus à cet effet
- Contempler l'aboutissement de votre travail : un robot prêt pour dessiner !