



Notice de complément pour
Ubbø Maker v3

Table des matières

Nomenclature	3
Installation/Remplacement du capteur d'obstacle arrière	4
Câble du capteur Ultrason	6
Câblage plot de rechargement.....	6

Nomenclature

Article	Qté	Image
Capteur d'obstacle long	1	
Capteur d'obstacle court	2	
Bornier électrique	2	

Installation récepteurs infrarouge

Si ce n'est déjà fait, positionner ensuite les 3 passes-câbles en caoutchouc dans les trous restants du châssis (trous du haut sur les côtés et dans le trou central à l'arrière) sinon retirer les caches des 3 passes-câbles.



Passe-câble caoutchouc

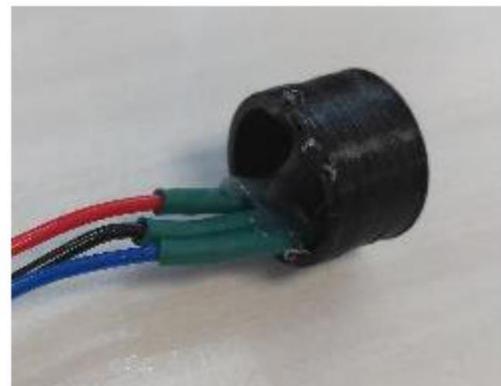


Passe-câble positionné sur la coque

Il reste maintenant 3 emplacements pour les récepteurs infrarouges. Pour les récepteurs latéraux il faut que la fente rectangulaire soit positionnée à l'horizontal comme sur la photo.



Capteurs latéraux



Tant dis que pour la face arrière il faut mettre le capteur avec la fente à la verticale et en haut.



Câble du capteur Ultrason

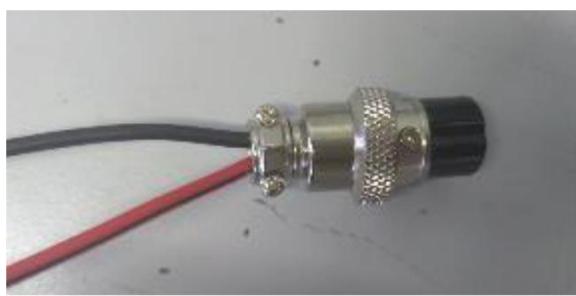
Maintenant que la coque est mise en place il faut câbler les capteurs de proximité.

Ce capteur est alimenté en 5V, il suffit de brancher le fil blanc sur la pin A8 de la shield Arduino, le fil noir sur la broche noire et le fil rouge sur la broche rouge de la même colonne que la pin A8 de la Shield.

Câblage plot de recharge

Une fois les 2 plots de recharge installés il faut les câbler, pour cela mettez les 2 fils noirs des plots dans un bornier électrique de 3 et les 2 fils rouge dans un autre électrique de 3.

Brancher ensuite le connecteur 3 point femelle au connecteur 3 point mâle.



Il reste maintenant à mettre le fil noir du connecteur femelle dans le wago contenant les fils noirs des plots et pareille pour le fil rouge.