

Sommaire

- ·Les différentes fonctionnalités
- •Quelques fonctionnalités pour le futur
- ·Vérification des pièces détachées
- •Check-list d'assemblage
- •Vérification du bon fonctionnement

Matériel fourni par l'Anumby

- •Une boites de rangement
- •Un kit des pièces détachées

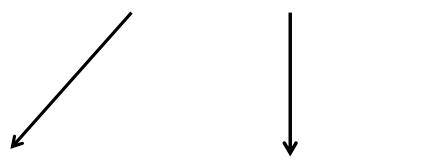
Matériel prêté par l'Anumby

- Tournevis
- •Pince
- •Huile (pour la roue folle)

Apporter son smartphone



Les différentes fonctionnalités du RSJ22



Le véhicule est piloté manuellement à l'aide des touches et de la liaison WIFI d'un Smartphone Le véhicule est piloté par la détection d'un capteur photosensible (CSP)

Le véhicule évite les obstacles détectés par deux capteurs à ultrason (US)



Quelques fonctionnalités envisageables dans le futur

Le véhicule est piloté manuellement en remplaçant le smartphone par un boitier à joystick

Le véhicule est équipé d'une caméra qui transmet son image à un smartphone

.



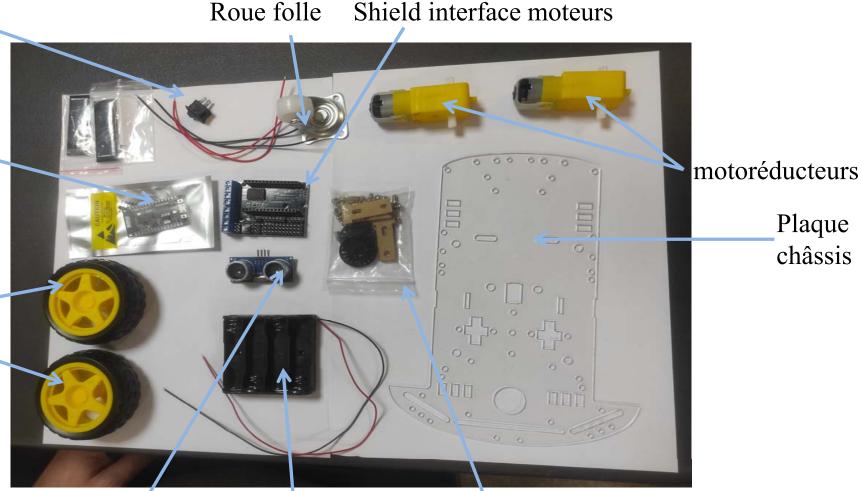
Vérification des pièces détachées

Interrupteur

Marche/Arrêt

Carte processeur

Roues motrices



Capteur ultrason Boîtier pile

Kit de fixation (vis, écrous, équerres de fixation moteur, roues codeuses ...)

Plaque

châssis



Vérification des pièces détachées- suite

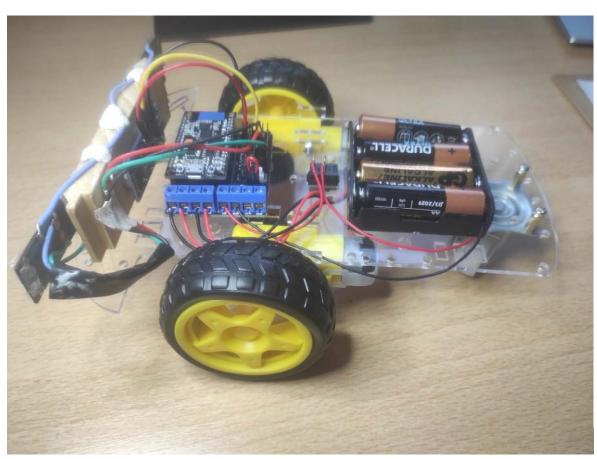
Les pièces qui n'apparaissent pas sur la vue précédente:

- -Les 4 piles AA
- -Les câbles entre les différents composants du véhicule (boîtier pile, interrupteur M/A, Shield interface moteur, les moteurs gauche et droite, les 2 capteurs photosensibles (CSP), le capteur ultrason)
- -L'ensemble équipé support en bois et capteurs US et CSP
- -Une étiquette DIMO à coller sur la plaque châssis une fois la pellicule de protection retirée. Cette étiquette porte le numéro du véhicule assemblé (1 à 9)



Vérification des pièces détachées- suite





Véhicule assemblé



Vérification des pièces détachées- suite

Les pièces qui n'apparaissent pas sur la vue précédente:

- -Les 4 piles AA
- -Les câbles entre les différents composants du véhicule (boîtier pile, interrupteur M/A, Shield interface moteur, les moteurs gauche et droite, les 2 capteurs photosensibles (CSP), le capteur ultrason)
- -L'ensemble équipé support en bois et capteurs US et CSP
- -Une étiquette DIMO à coller sur la plaque châssis une fois la pellicule de protection retirée. Cette étiquette porte le numéro du véhicule assemblé (1 à 9)



Check-list d'assemblage du véhicule

- 1- retirer les pellicules de protection de la plaque châssis
- **2-** coller **l'étiquette DYMO** indiquant le n° du véhicule (1 à 9) à coté de la roue folle
- 2- fixer la roue folle à la plaque châssis à l'aide de 8 vis et 4 entretoises

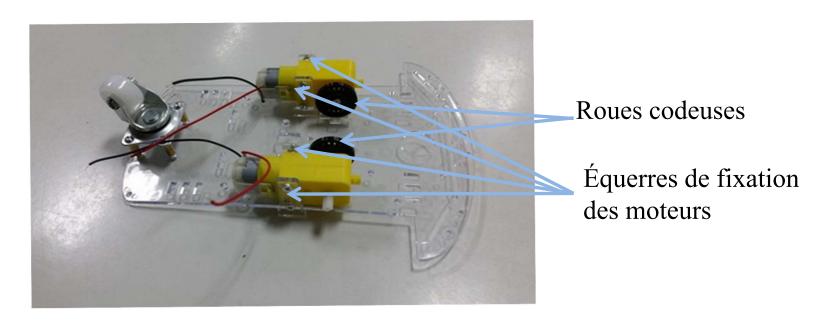






Check-list d'assemblage du véhicule (suite)

- 3- retirer les pellicules de protection des 4 équerres de fixation des moteurs
- 4- mettre en place les roues codeuses sur les axes moteurs
- 5- fixer **les moteurs gauche et droit** à la plaque châssis à l'aide des 4 équerres de fixation moteur et des 4 vis longues en prenant soin de positionner les cosses sur les moteurs en vis-à-vis les unes des autres

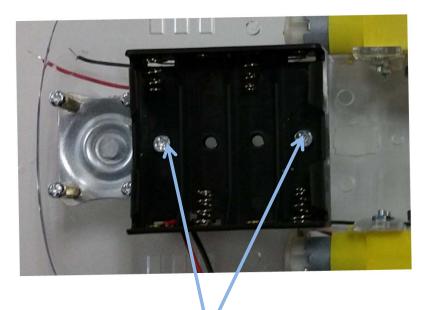




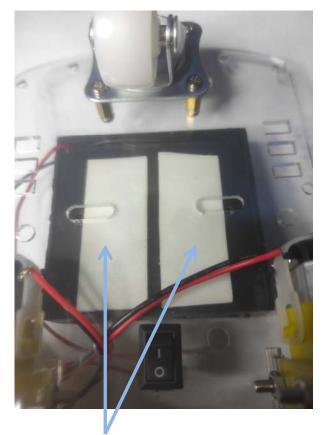
Check-list d'assemblage du véhicule (suite)

6- Fixer le boitier pile à la plaque châssis, sur la face opposée aux moteurs à l'aide

de 2 vis à tête conique et 2 écrous TBC



Vis à tête conique avec écrous de fixation

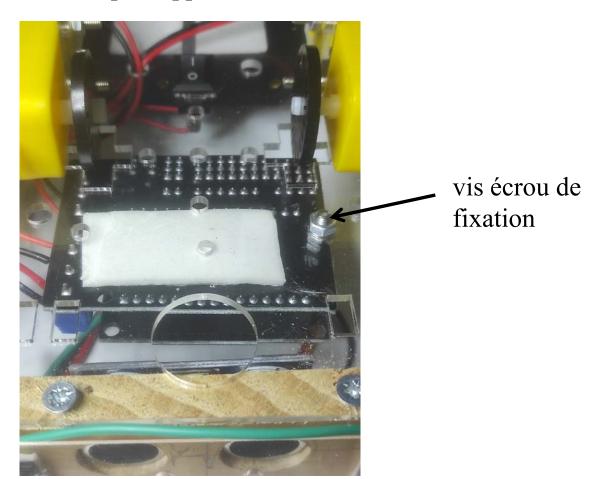


(Ou scotch double face si vis à tête cylindrique)



Check-list d'assemblage du véhicule (suite)

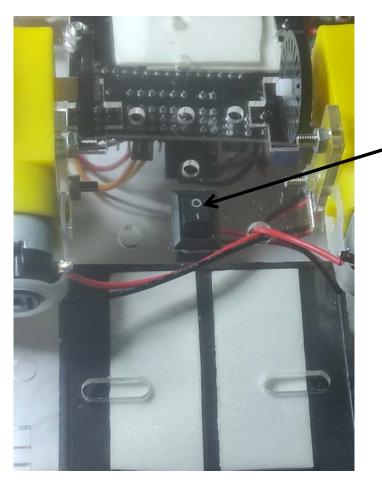
7- Fixer le **shield interface** moteur au châssis, sur la face opposée aux moteurs, en utilisant vis écrou (voir photo ci-dessous). Le morceau de scotch double face permet d'éloigner les soudures du shield par rapport au châssis





Check-list d'assemblage du véhicule (suite)

8- Enclipser **l'interrupteur M/A** à la plaque châssis en positionnant la face d'appui coté shield



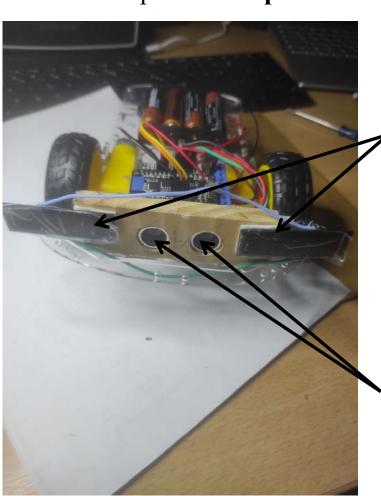
Interrupteur MA

A modifier



Check-list d'assemblage du véhicule (suite)

9- mettre en place les capteurs US et CPS sur le support en bois



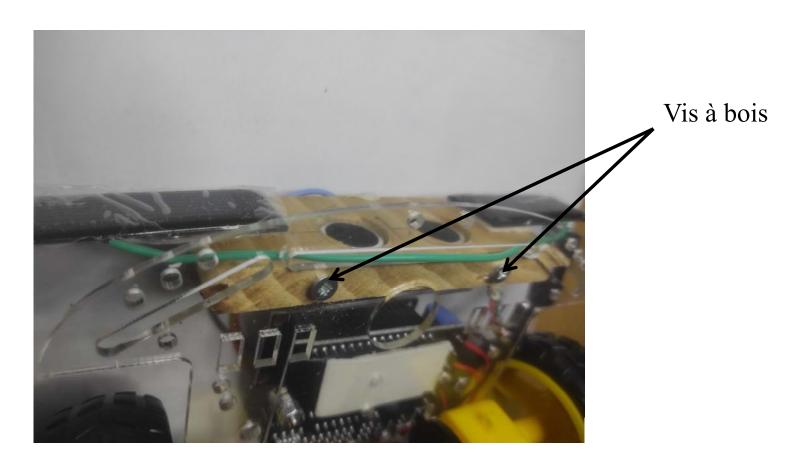
Les 2 parties du capteur photosensible est fixé sur le support bois avec un carré de scotch double face

Les 2 parties du capteur Ultra Son s'insèrent dans les 2 trous au milieu du support en bois



Check-list d'assemblage du véhicule (suite)

10- fixer l'ensemble US + CPS + support au châssis avec 2 vis à bois





Check-list d'assemblage du véhicule (suite)

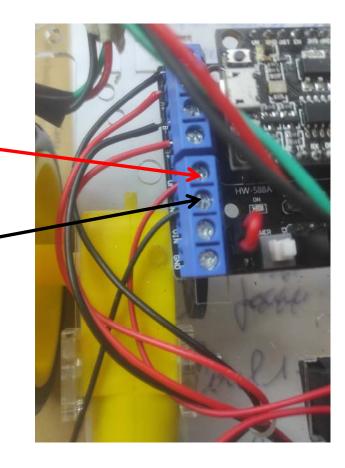
11- mettre en place les câbles entre les différents éléments déjà implantés

-entre l'ensemble Boîtier Piles + interrupteur M/A et le shield

interface moteur

Fils rouge en provenance du MA

Fils noir en provenance du Boîtier Piles





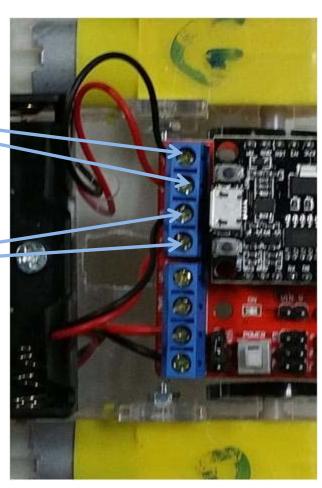
Check-list d'assemblage du véhicule (suite)

11- mettre en place les câbles entre les différents éléments déjà implantés

-entre chaque moteur et le shield interface moteur

Raccordement du moteur gauche

Raccordement du moteur droit

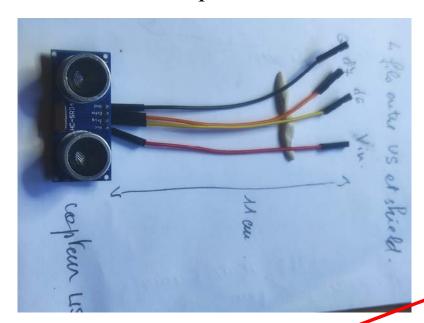




Check-list d'assemblage du véhicule (suite)

11- mettre en place **les câbles** entre les différents éléments déjà implantés (suite)

-entre le capteur US et le shield

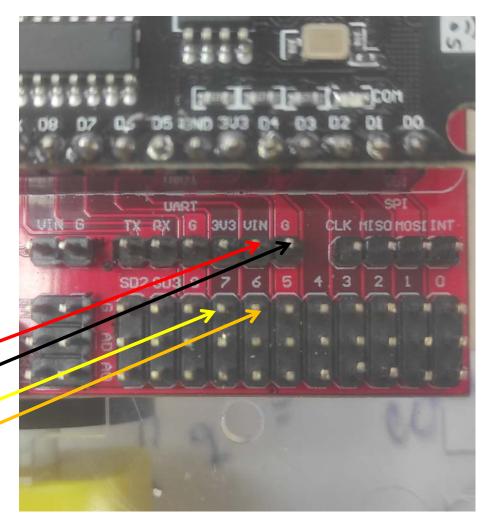


Fils rouge (VIN

Fils orange (Echo - d6)

Fils jaune (Trig - d7)

Fils orange (Echo - d6)





Check-list d'assemblage du véhicule (suite)

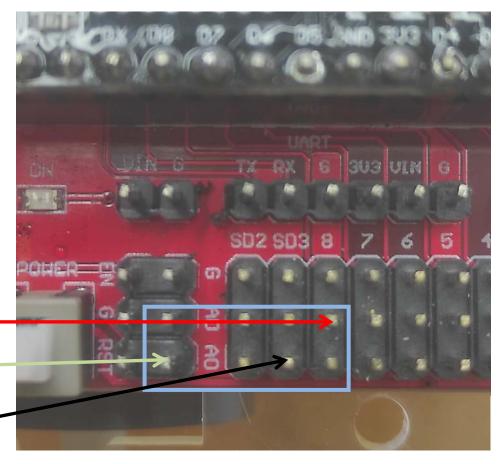
11- mettre en place les câbles entre les différents éléments déjà implantés (suite)

-entre le CPS et le shield: implanter le bloc noir 5x2 au niveau des picots définis par le rectangle bleu sur la photo

Fils rouge (+3.3V)

Fils autre couleur (A0)

Fils noir(0V)





Check-list d'assemblage du véhicule (suite)

11- mettre en place les câbles entre les différents éléments déjà implantés (suite)

-mettre en place le petit connecteur strap au niveau du shield (voir

photo ci-dessous)





Check-list d'assemblage du véhicule (suite)

12-Mettre en place la carte microcontrôleur ESP8266 sur le shield moteur (connecteur USB coté bornier bleu)



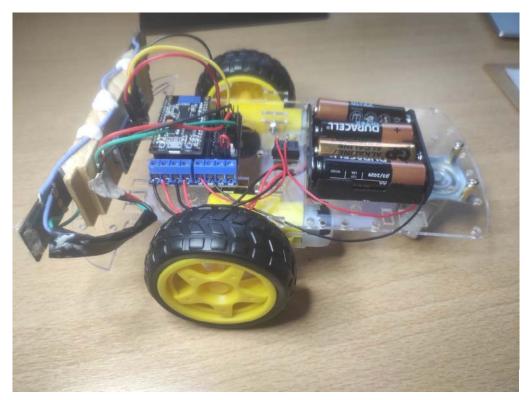


Attention au sens du montage! connecteur USB coté bornier bleu



Check-list d'assemblage du véhicule (suite)

13- S'assurer que l'interrupteur M/A est sur Arrêt Mettre en place les 4 piles AA dans le boîtier piles



Le véhicule est prêt à être testé



Vérification du bon fonctionnement du véhicule piloté par smartphone



1- Recherche du réseau WIFI de votre véhicule

Avec la plupart des smartphones

- 1)Paramètres/
- 2)Connexion réseau/
- 3)WIFI/
- 4)Chercher le réseau RCO_XXXXXXX
- 5) Taper sur connexion
- 6)Taper le mot de passe: 1235678



Vérification du bon fonctionnement du véhicule piloté par smartphone (suite)

2- Lancer le navigateur de son smartphone

Taper l'adresse IP : 44.44.44





Vérification du bon fonctionnement du véhicule piloté par smartphone (suite)

3- le mode « wifi smartphone » du véhicule est sélectionné par défautà la mise sous tension du véhicule, sinon cliquer sur la touche « Manuel » du smartphone

Puis Piloter son véhicule à l'aide des différentes commandes



Vérification du bon fonctionnement du véhicule en mode autonome suiveur de ligne

- 1- réaliser un circuit (feuille blanche sur fond sombre TBC)
- 2 positionner le véhicule sur le circuit et le mettre sous tension
- 3- sélectionner le mode « capteurs photosensibles » À définir

4- le véhicule doit suivre le tracé TBC



Vérification du bon fonctionnement du véhicule en mode autonome anticollision

- 1- positionner le véhicule au sol avec des obstacles tout autour
- 2- le mettre sous tension
- 3- sélectionner le mode collision » en appuyant sur la touche du même nom

4- le véhicule doit se déplacer en évitant les obstacles de façon autonome

