

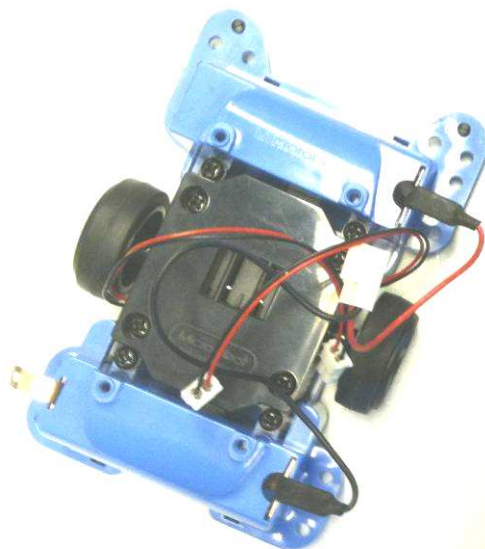
Correctif MiniRobot janvier 2010

Câblage des moteurs du châssis MiniRobot sur sa carte de pilotage :

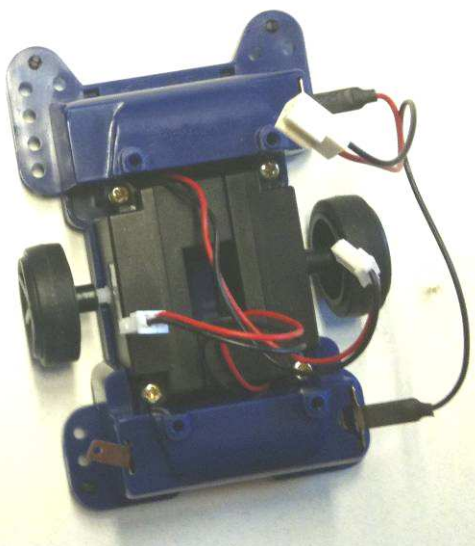
Vous avez récemment reçu le kit MiniRobot. Celui-ci est constitué d'un châssis équipé de deux motoréducteurs et d'une carte de pilotage Picaxe.

Nous venons de découvrir que le fabricant a modifié la conception des motoréducteurs du MiniRobot afin d'améliorer leur fonctionnement (plus silencieux, fonctionnement plus fluide).

**Ancien châssis distribué
avant janvier 2010 (Bleu clair)**



**Nouveau châssis distribué à partir de
janvier 2010 (Bleu foncé).
Ce châssis est équipé d'un nouveau
bloc motoréducteur.**



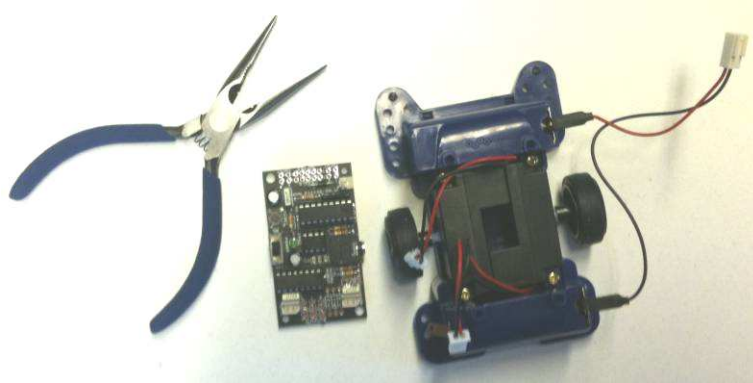
Cette modification du bloc motoréducteur a pour effet d'inverser le sens de rotation des roues du MiniRobot par rapport à la version précédente du châssis (un engrenage a été supprimé). Les programmes proposés dans le dossier (sur CDROM ou téléchargeable à partir de notre site www.a4.fr) sont prévus pour fonctionner avec l'ancien châssis. L'utilisation de ces programmes avec le nouveau châssis entraîne un fonctionnement inversé du MiniRobot (au lieu d'avancer il recule et inversement).

Afin d'assurer la compatibilité des programmes du dossier ainsi que celle des commandes « Forward » (Avancer) et « Back » (reculer), nous vous recommandons d'effectuer la modification décrite ci-après sur la carte de pilotage.

Cette modification ne concerne que les nouveaux châssis reçus en janvier 2010.

Correctif MiniRobot janvier 2010

Matériel nécessaire : pince d'électronicien à becs fins striés.

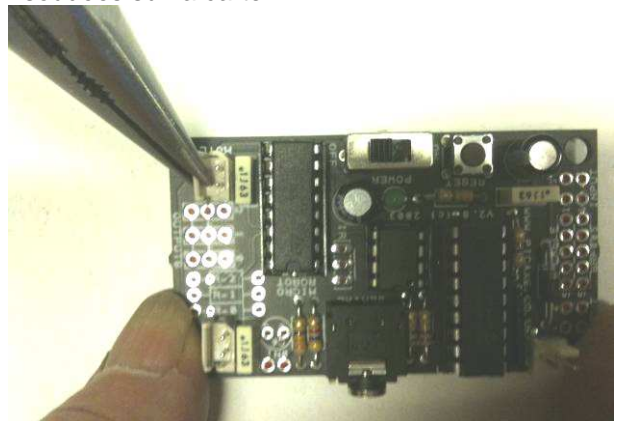
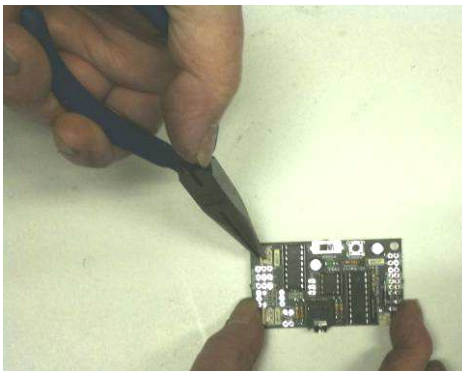


1 - Extraire les détrompeurs plastiques sur la carte de pilotage (connexion des moteurs):

A l'aide d'une pince plate d'électronicien, extraire les détrompeurs en plastique au niveau des connecteurs des moteurs sur la carte de pilotage. Le but de cette modification est de pouvoir inverser le sens de connexion des connecteurs des moteurs au niveau de la carte de pilotage du MiniRobot.

Attention !

Extraire les détrompeurs plastique perpendiculairement par rapport à la carte afin d'éviter de tordre les 2 broches métalliques de connexion soudées sur la carte.

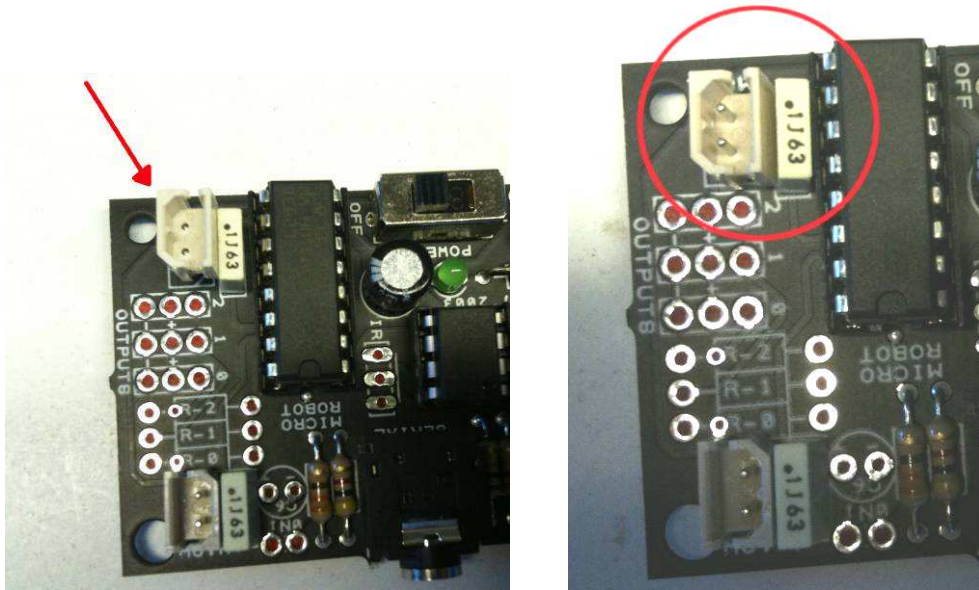


Effectuer cette opération sur les 2 détrompeurs situés sur le bord gauche de la carte (connecteur de programmation en face de soi).

Correctif MiniRobot janvier 2010

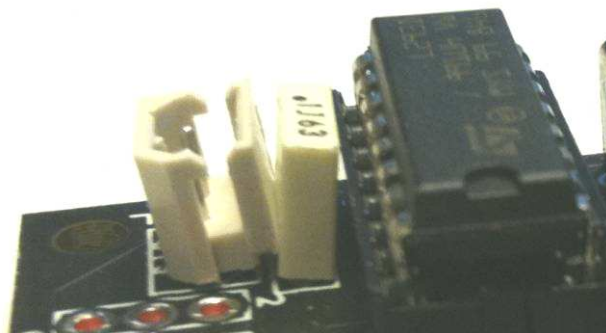
2 - Ré insérer les détrompeurs dans le sens inverse :

Ré insérer la pièce plastique extraite dans l'étape précédente dans le sens opposé. La face plate du détrompeur doit être contre le condensateur (repère 1J63 sur la photo ci-dessous).



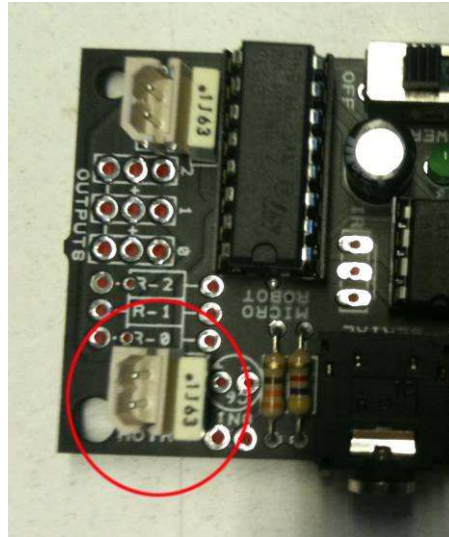
3 - Enfoncez le détrompeur en butée sur la carte.

Le condensateur se sera légèrement décalé lors de cette opération mais ceci n'a pas de conséquence pour assurer le bon fonctionnement de la carte de pilotage.



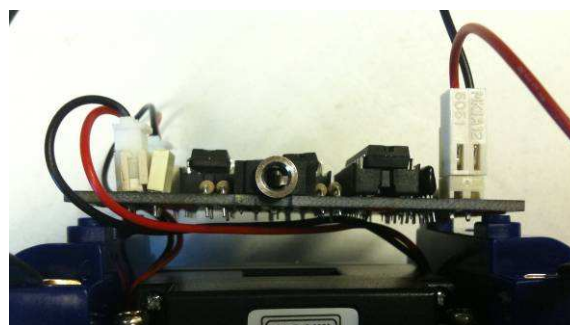
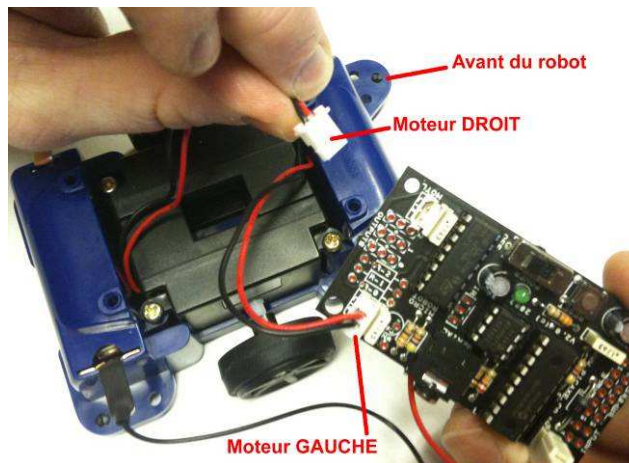
Correctif MiniRobot janvier 2010

4 - Répéter l'opération précédent sur le deuxième détrompeur :



5 - Connexion des connecteurs moteurs :

Afin d'assurer un fonctionnement compatible des programmes proposés dans le dossier Mini Robot pour les déplacements vers la gauche ou vers la droite, il convient de relier les connecteurs des moteurs comme suit.



Pour toutes questions concernant cette modification veuillez nous contacter à l'adresse picaxe@a4.fr