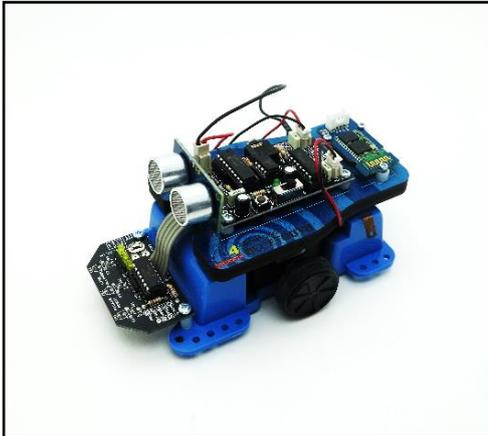


MiniRobot option Bluetooth

Introduction

L'option Bluetooth pour MiniRobot permet de piloter le robot à distance avec une tablette ou un smartphone Android. Elle est composée d'une platine de fixation qui s'adapte sur le châssis du robot pour fixer un module Bluetooth groove V3. La platine permet aussi de fixer une carte Arduino Uno.

Des exemples d'applications sont fournis dans la documentation du MiniRobot. Ils sont réalisés avec l'environnement de programmation par blocs AppInventor2 (gratuit).

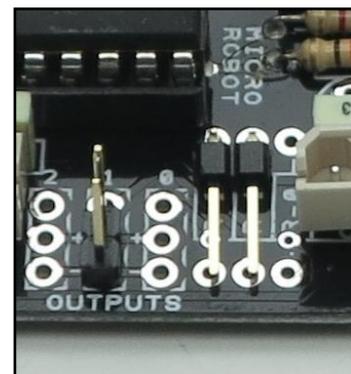
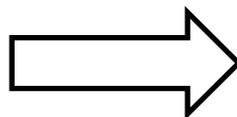
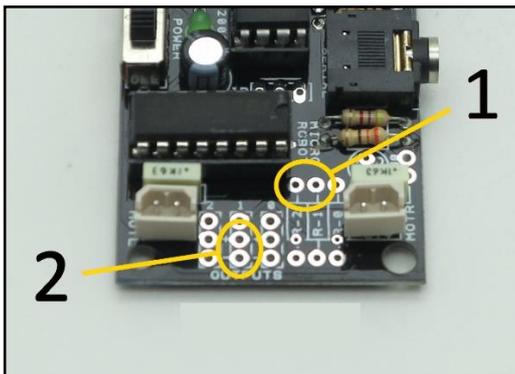


Description du kit (réf. K-MR-BLTH)

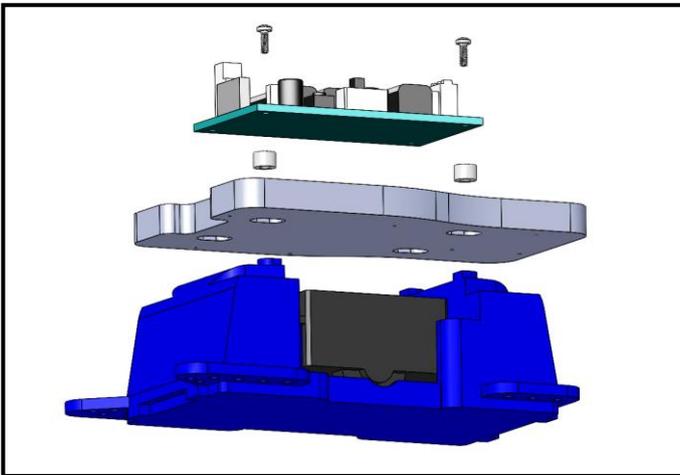
Désignation photo	Description	Qté	Référence
1	Barrette mâle droite, pas 2,54mm, 2 contacts H 9mm	1	BARET-MDS-1X40C
	Barrette mâle coudée 90°, pas 2,54mm, 2 contacts H 9mm	1	BARET-MC90-1X40C
2	Vis tête cylindrique $\varnothing 2,2 \times L 13$	3	VIS-TC-2M2X13
	Vis tête cylindrique $\varnothing 2,9 \times 15,9$	4	VIS-TC-2M9X16
3	Entretoise D 3,1 x D 6 x H 4 - BLANC	7	SK-005-3155-BC
4	Platine usinée K-MR-BLT	1	K-MR-BLTH-PLAT
5	Module Bluetooth Grove V3	1	S-113020008
6	Cordon de liaison Grove vers 4x1 broches femelles	1	S-110990028

Montage de la platine

- Débranchez tous les connecteurs du MiniRobot puis retirez le module de pilotage.
- Soudez la barrette coudée sur le repère 1 puis la barrette verticale sur le repère 2 comme indiqué ci-dessous.



- Montez la platine en PVC sur le MiniRobot avec le module de pilotage comme indiqué ci-dessous. Utilisez les 4 vis tête cylindrique $\varnothing 2,9 \times 15,9$ avec 4 entretoises pour séparer le module de pilotage de la platine.



- Montez le module bluetooth groove V3 à l'emplacement indiqué sur la platine avec les entretoises et les vis tête cylindrique $\varnothing 2,2 \times L 13$. Branchez le « cordon de liaison Grove vers 4x1 broches femelles » au module.
- Branchez les 4 extrémités femelles du cordon à la carte comme indiqué ci-dessous.

