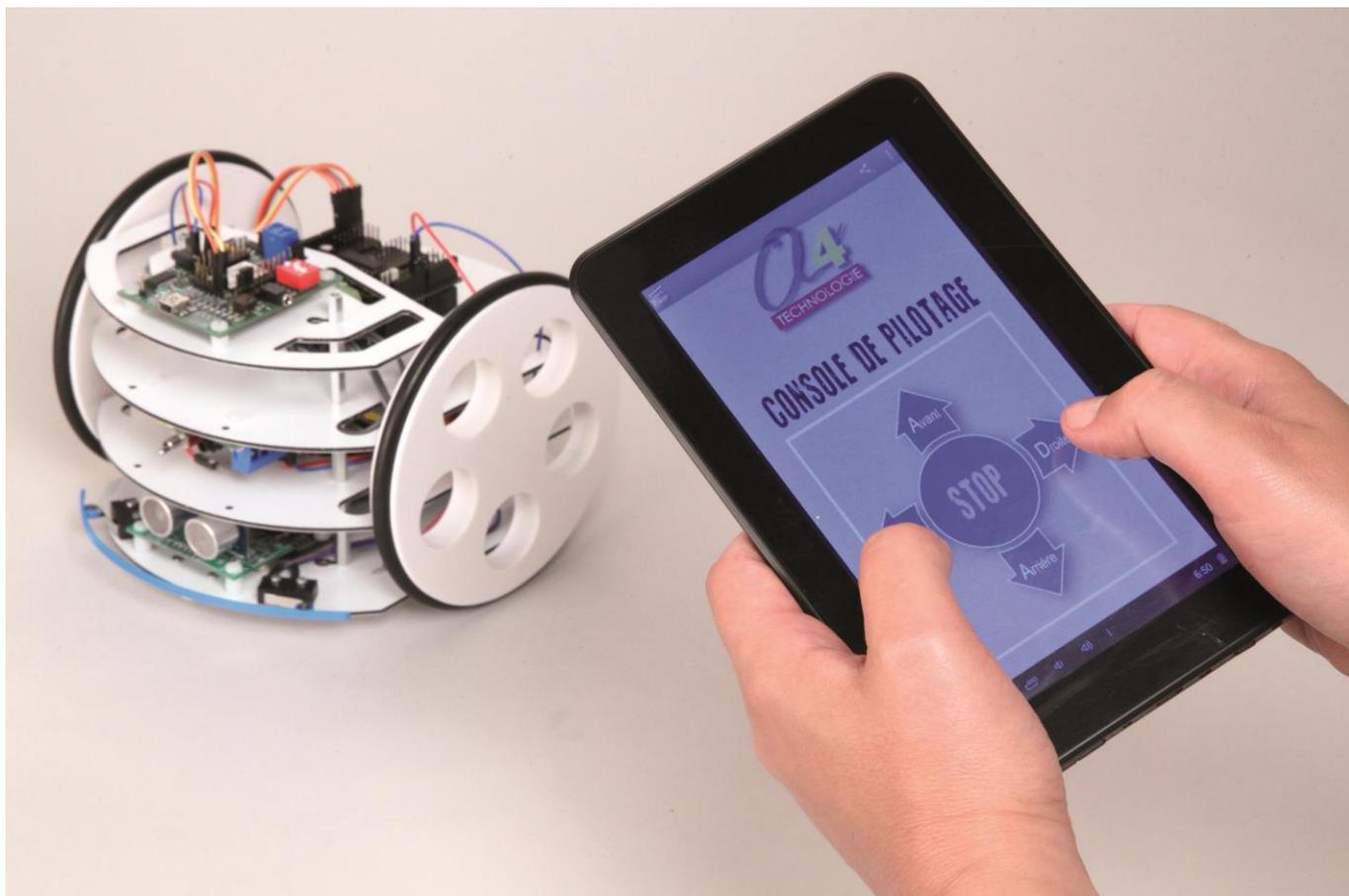


I. Option communication Bluetooth



Description du kit (réf. K-CODA-BLTH)

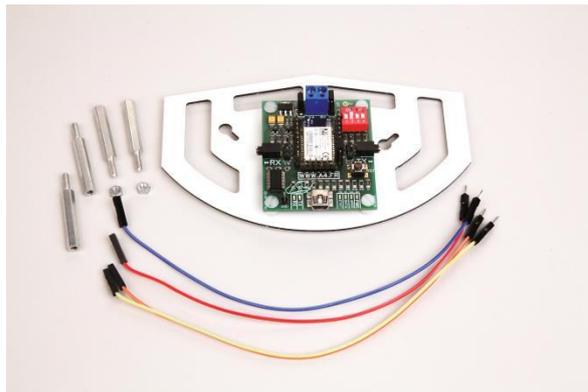
Platine Bluetooth

Désignation	Description	Qté	Référence
Platine Bluetooth	Dibond 2 mm blanc.	1	K-CODA-BLTH-PLAT-U
Module Bluetooth	AutoProg – Module carte Bluetooth monté	1	K-AP-MBLTH-M
Entretoises	Métal. Hexagonales. Mâle/Femelle M3 x L 30 mm	4	ENT-MF-M3X30X5
Entretoises	Nylon Ø 3,1 x Ø 6 x H 6 mm	4	SK-050-3182-BC
Vis	PA6 M3 x L12 mm	4	SK-050-0312-BC
Écrous	Acier. Hexagonal. M3	2	ECR-N-ACZ-M3X10
Écrous	PA6 6 pans. M3 ép. 2,4 mm. Blanc	4	SK-051-0300-BC
Câbles de liaison	1 point. Femelle / Femelle. Multicolore. Longueur 25 cm.	10	CAB-40FF-25

A - Montage de la platine Bluetooth

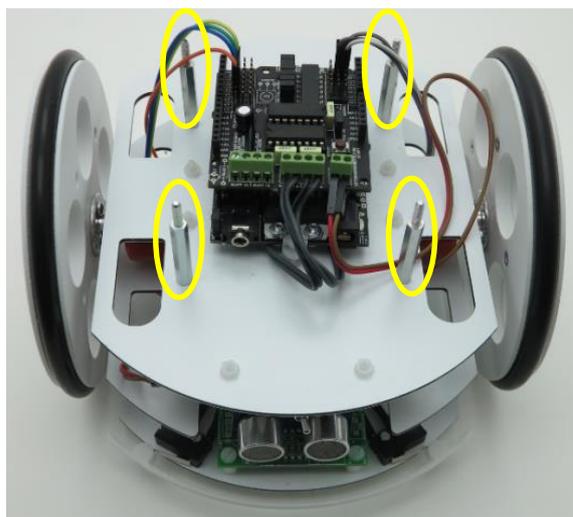
Éléments nécessaires

- Platine Bluetooth
- Module Bluetooth
- 4 vis PA6 M3 x L12 mm
- 4 écrous Nylon M3
- 4 entretoises Nylon Ø 3,1 x Ø 6 x H 6 mm



A2

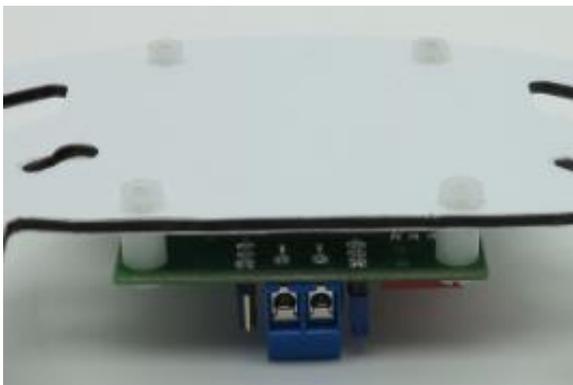
Dévisser les 4 entretoises Femelle/Femelle 10mm et visser les entretoises Métal. Hexagonales. Mâle/Femelle M3 x L 30 mm sur la platine du haut.



A3

Positionner le module Bluetooth sur la platine.

Fixer l'ensemble avec 4 vis PA6 M3 x L12 mm, 4 écrous Nylon M3 et 4 entretoises Nylon Ø 3,1 x Ø 6 x H 6 mm.

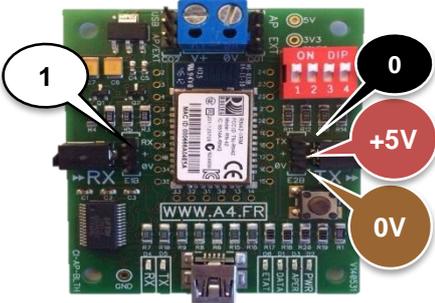


<p>A4</p>	<p>Positionner la platine sur les 2 entretoises métalliques avant du robot.</p> <p>Verrouiller le système a baïonnette en serrant la platine avec deux entretoises métalliques femelle/femelle retirées précédemment.</p>	
<p>A5</p>	<p>Positionner un écrou M3 sur chaque entretoise métallique arrière du robot puis visser deux les entretoises métalliques femelle/femelle au-dessus.</p>	

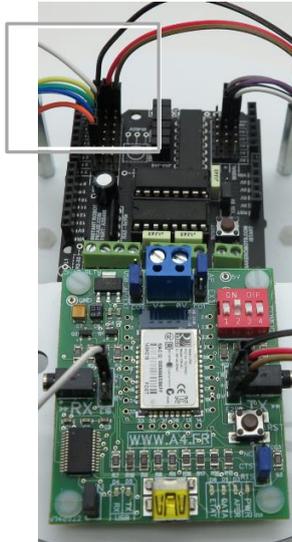
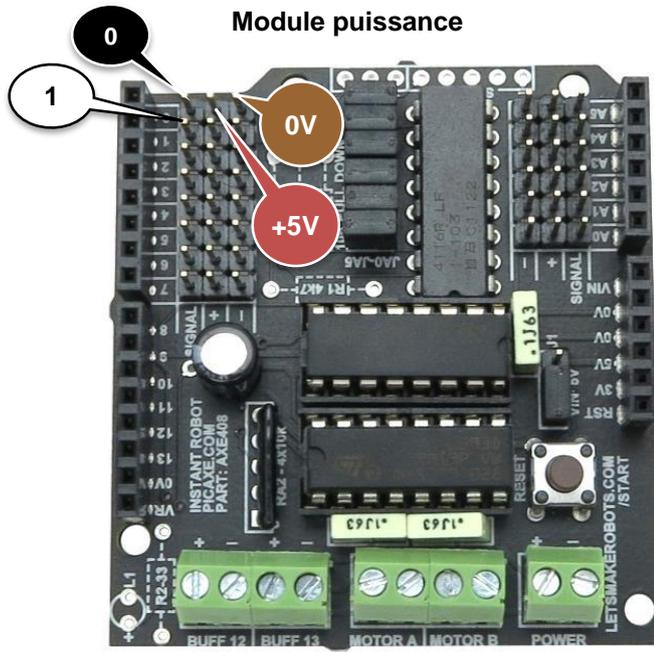
B - Branchement du module Bluetooth

Le câblage des différents modules est réalisé avec des nappes d'interconnexions de couleur.

Il est vivement conseillé de respecter le choix des couleurs proposées dans ce document

Module capteur	Nappe d'interconnexion		Liaison avec module	
	Type	Couleur	Nom	Broche
<p>Module Bluetooth</p> 	Femelle -Femelle	Noir	Pilotage	0
	Femelle -Femelle	Rouge	Pilotage	+5V
	Femelle -Femelle	Marron	Pilotage	0V
	Femelle -Femelle	Blanc	Pilotage	1

Module puissance



II. Option transmission vidéo



Description du kit (réf. K-CODA-VIDEO)

Désignation	Description	Qté	Référence
Platine	Dibond 2 mm. Blanc.	1	Fichier d'usage disponible sur www.a4.fr
Coque	Demi-boule PS incolore transparent. Ø 160 mm. Avec support PVC expansé gris 6 mm.	1	
Support caméra	ABS. Pièce imprimée en 3D.	1	Fichiers STL disponibles sur www.a4.fr
Support tourelle	ABS. Pièce imprimée en 3D.	1	
Servomoteurs	Micro. 9g. Engrenages plastiques. Livrés avec accessoires.	2	MY-SDS-S0009
Pack vidéo		1	PAC-VID1
Câbles de liaison	Mâles/femelles. Longueur 25 mm.	10	CAB-40MF-25
Écrous	M2	4	ECR-N-ACZ-M2
Entretoises	Hexagonales. M3. Mâles/femelles. L 30 mm.	4	ENT-MF-M3X30X5
Entretoises	Hexagonales. M2. Noires.	3	SK-302-1080-N
Vis	Tête cylindrique Ø 2,2 x 6,4 mm	6	VIS-TC-2M2X6M4
Vis	TF M2 x L 12 mm A changer en TF M2 x L 8 mm	3	VIS-ACZ-M2X12
Vis	TF M2 x L 6 mm	5	VIS-ACZ-M2X6
Vis	TF M2 x L 8 mm	2	VIS-ACZ-M2X8

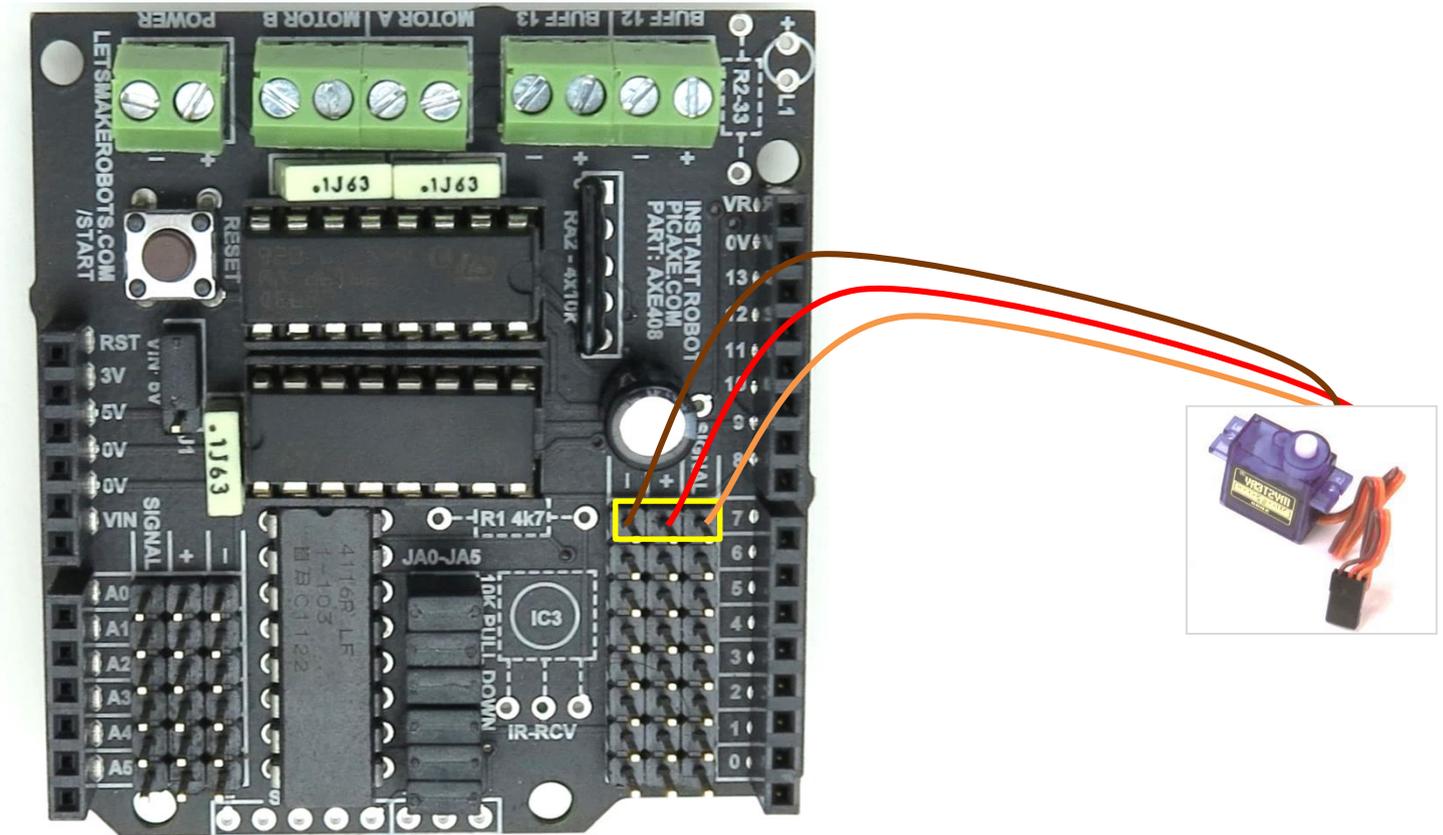
Mise en butée des servomoteurs



Il est important de ne pas forcer sur le mécanisme d'un servomoteur : risque de détérioration des pignons internes.

Nous vous proposons un programme qui permet d'amener les servomoteurs en butée afin de pouvoir les visser sans pouvoir forcer sur le mécanisme.

1. Relier le robot CoDa au PC puis télécharger le programme **Mise-butee-servo**.
2. Connecter tour à tour chaque servomoteur sur les broches de la rangée 7 de la carte AXE408 comme indiqué ci-dessous.

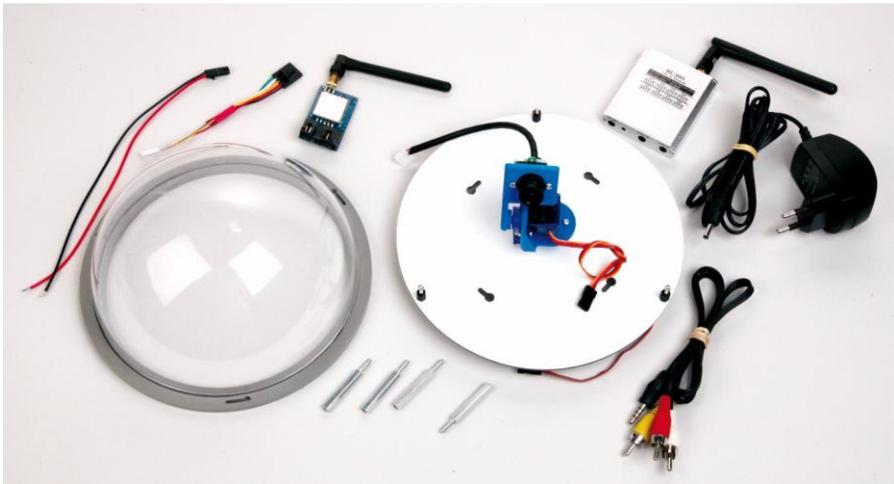
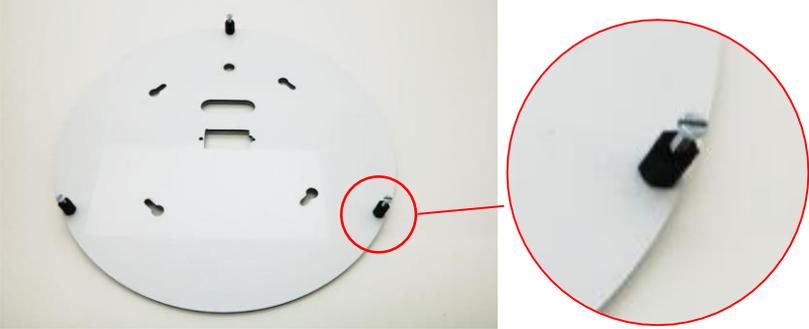
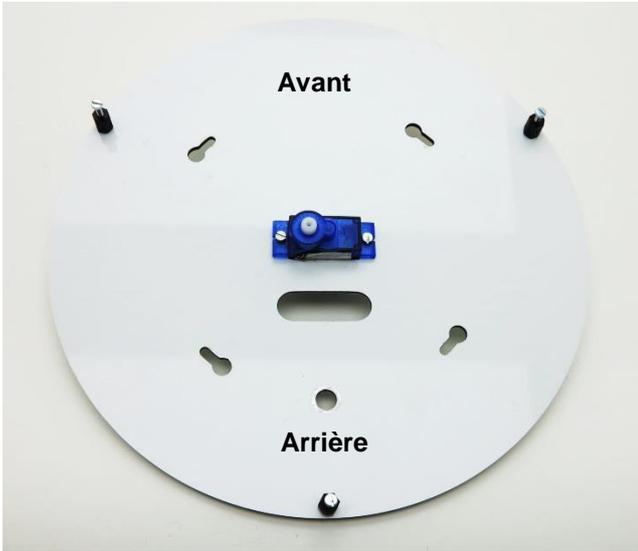


Attention au sens de branchement du servomoteur !!!

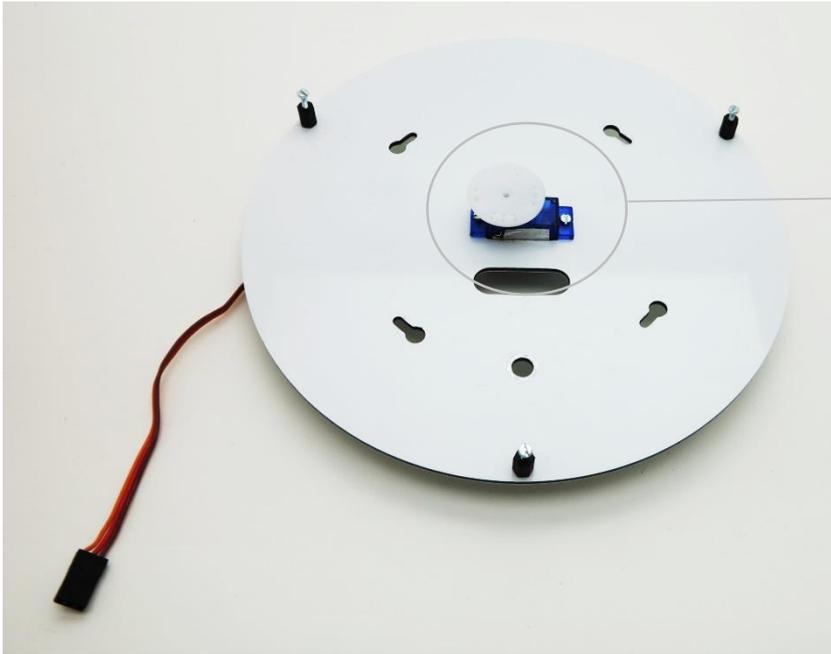
Orienter le connecteur 3 points du servomoteur de telle sorte que le fil marron foncé soit placé en face du repère « - » sérigraphié sur la carte.

3. Le servomoteur tourne jusqu'à la position de butée.

A - Montage de la platine vidéo

<p>Éléments nécessaires</p>	
<p>A0 Enlever le film protecteur de la platine</p>	
<p>A1 Visser les 3 vis (TF M2 x L 12 mm) à changer en TF M2 x L 8 mm) dans les 3 entretoises noires puis les fixer sur la platine à l'aide de 3 vis (M2 x L6 mm).</p>	
<p>A2 Monter le servomoteur sur la platine à l'aide de 2 vis (M2 x L6 mm) et de 2 écrous M2.</p>	

A3 Monter le palonnier sur le servomoteur comme indiqué ci-dessous.



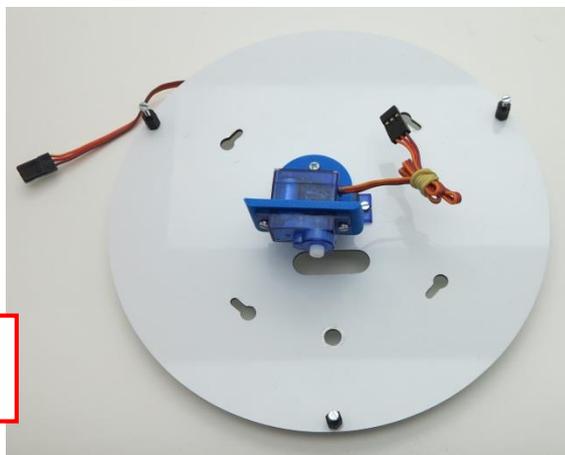
Attention !
Respecter le sens de montage du palonnier.
Les 3 trous doivent être positionnés en haut et en bas.

Fixer le palonnier avec la vis M2xL6.5 fournie dans le sachet des palonniers.

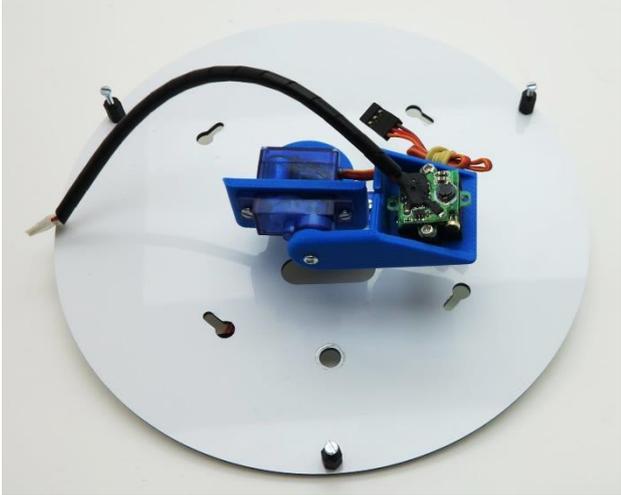
A4 Monter la pièce 3D sur le palonnier et la fixer avec 2 vis (TC 2,2 x 6,4 mm).



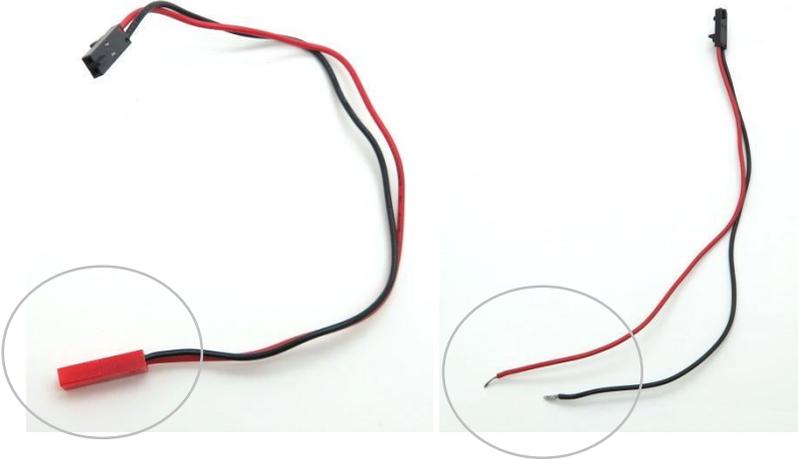
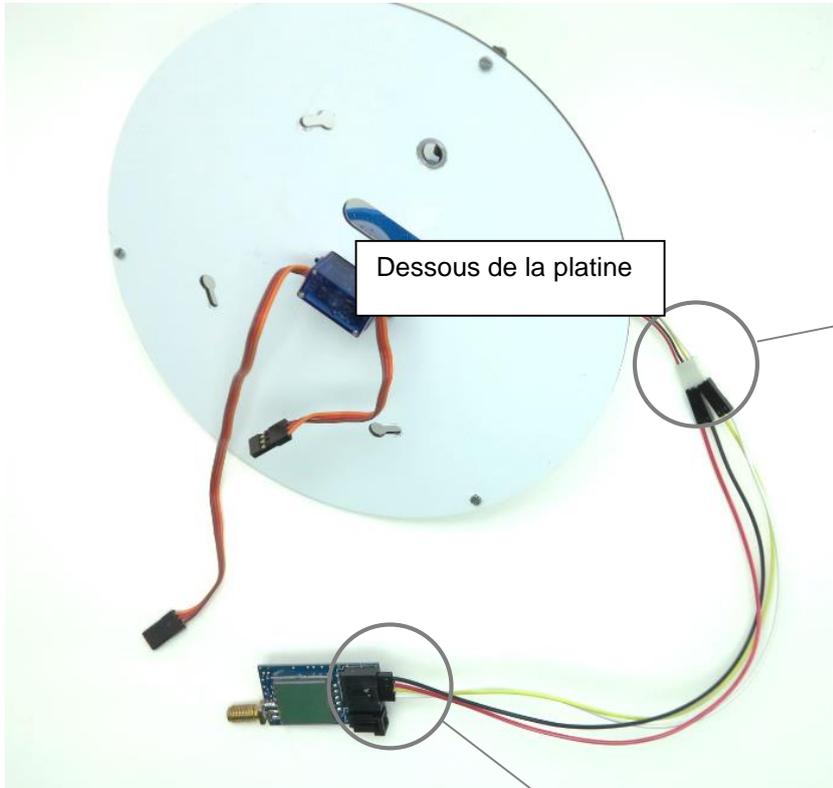
A5 Monter le servomoteur sur la pièce 3D et le fixer avec 2 vis (TF M2 x L8 mm) et 2 écrous M2.

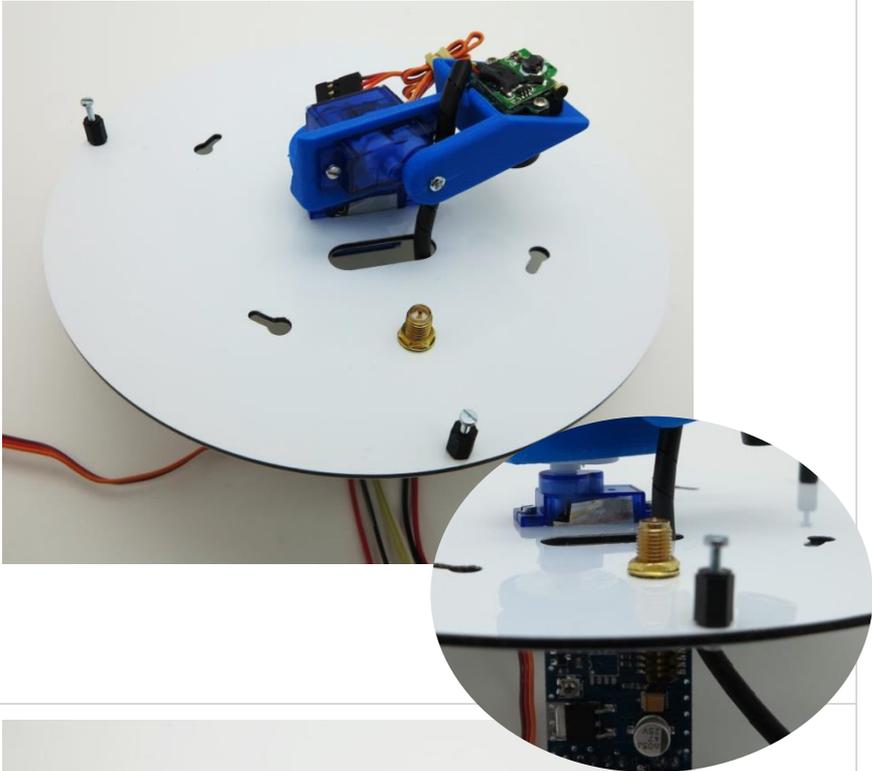
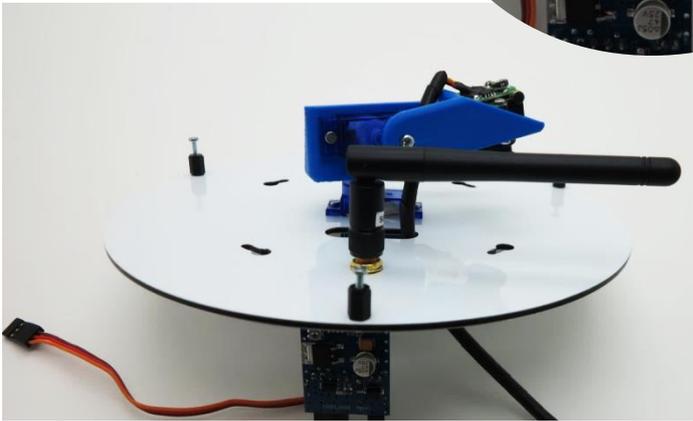


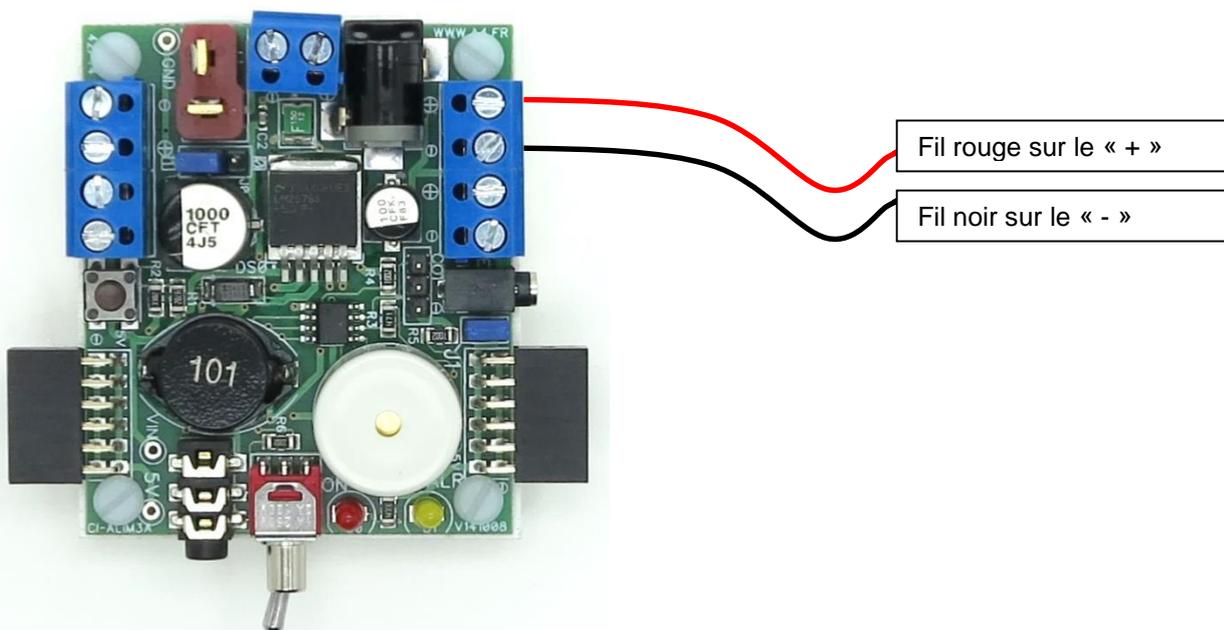
Ne **JAMAIS** forcer sur le mécanisme du servomoteur !

<p>A6</p>	<p>Monter la caméra miniature sur la pièce 3D avec 2 vis (TC 2,2 x 6,4 mm).</p>	
<p>A7</p>	<p>Fixer l'ensemble sur le servomoteur à l'aide d'une vis (TC 2,2 x 6,4 mm).</p>  <p>Ne JAMAIS forcer sur le mécanisme du servomoteur !</p>	

B - Branchement de l'émetteur et de la caméra

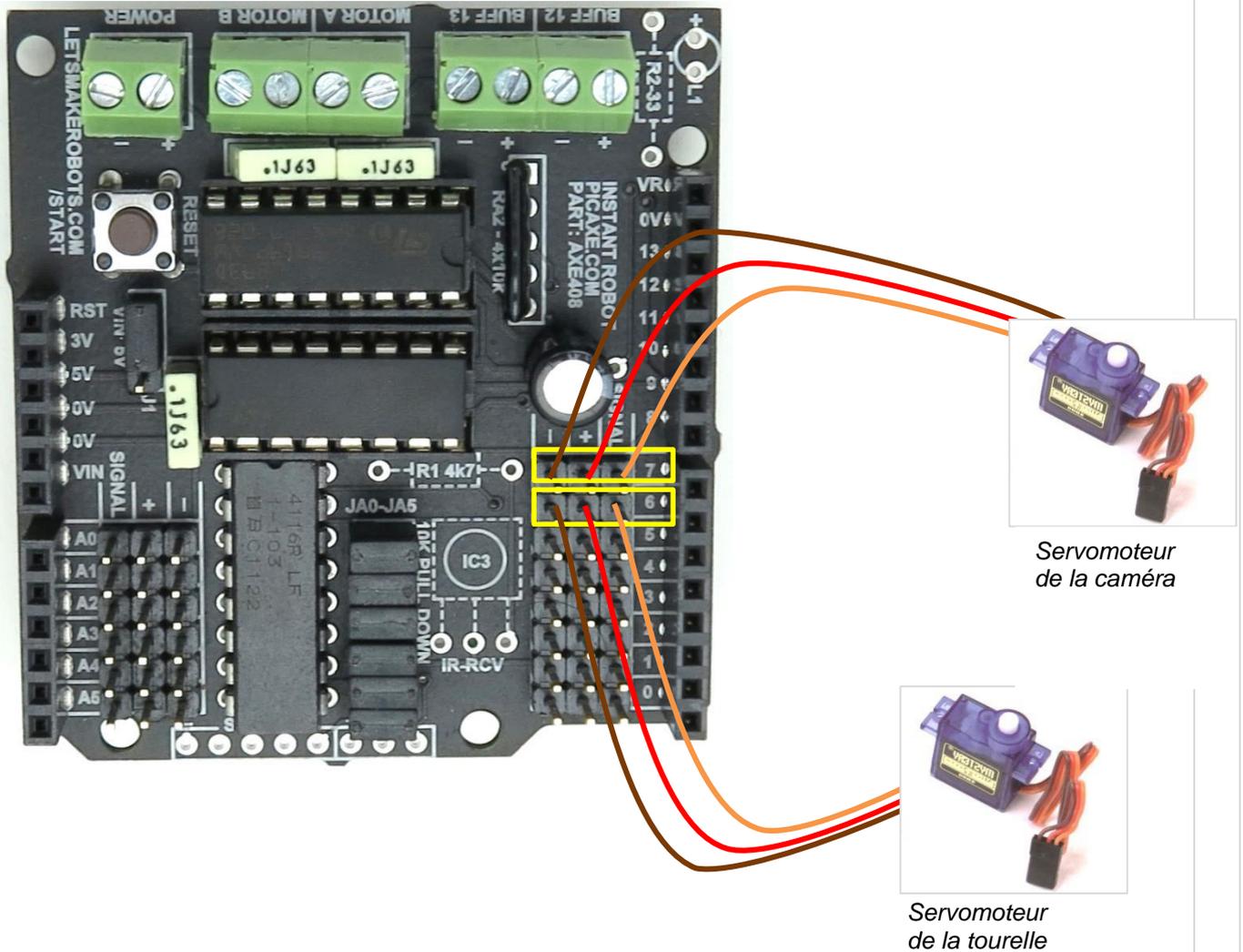
B1	Couper l'embout rouge des fils d'alimentation et le connecter le connecteur noir sur l'émetteur.	
B2	Faire passer les 4 fils de la caméra en dessous de la platine. Relier la caméra miniature à l'émetteur radiofréquence à l'aide des 4 câbles de liaison et les 2 fils d'alimentation comme indiqué ci-dessous.	 <p>Dessous de la platine</p> <p>Rouge Noir Jaune Blanc</p> <p>Il est IMPERATIF de respecter le sens des branchements.</p> <p>Noir Rouge Jaune Blanc Non connecté</p>

<p>B3</p>	<p>Dévisser l'écrou et la rondelle dorés de l'émetteur.</p> <p>Faire passer l'embout de l'antenne dans la fente prévue à cet effet puis fixer de l'antenne avec l'écrou doré.</p>	
<p>B4</p>	<p>Visser l'antenne sur l'embout.</p>	
<p>B5</p>	<p>Brancher les 2 fils d'alimentation de l'émetteur sur un bornier de la carte alimentation du robot CoDa.</p>	



C – Branchement des servomoteurs au robot CoDa

- C1 Brancher le servomoteur de la tourelle sur les 3 broches 6 et le servomoteur de la caméra sur les broches de la rangée 7 de la carte AXE408.

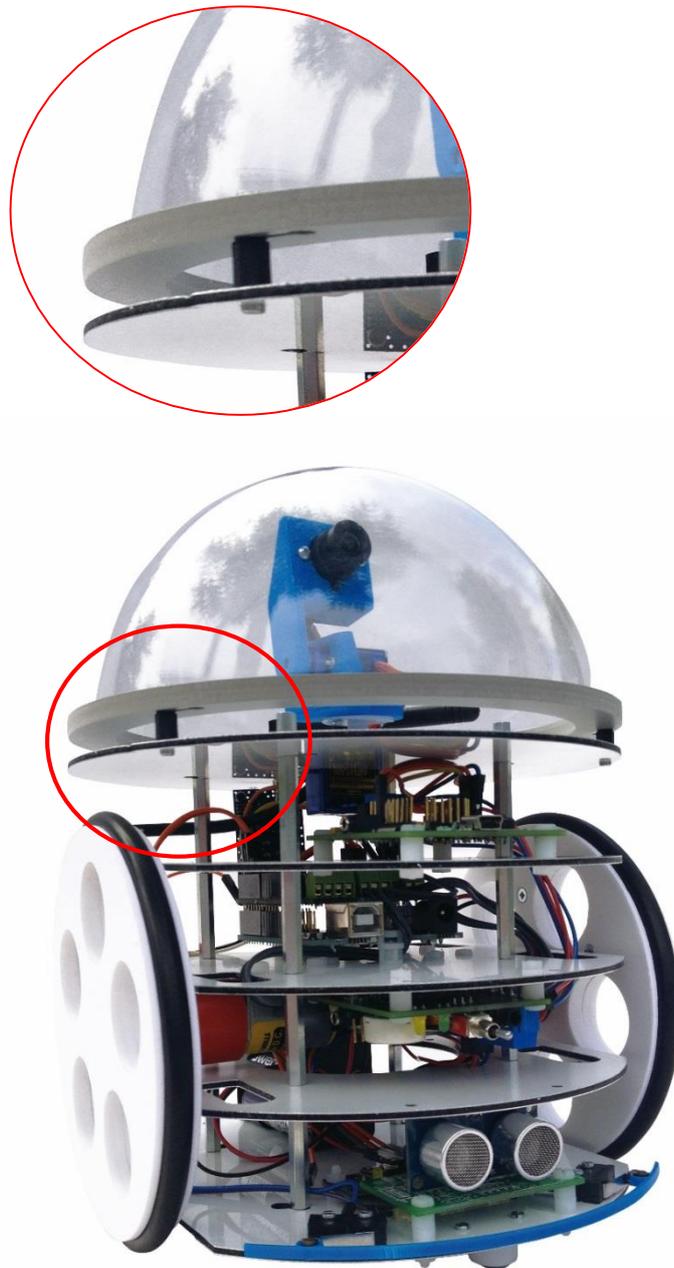


D – Montage final

Fixer la platine vidéo sur le robot CoDa à l'aide de 4 entretoises hexagonales métalliques.

B6

Monter le capot transparent sur les 3 points de fixation de la platine et faire pivoter pour enclencher le capot (système à baïonnettes).



D – Branchement du récepteur

		 A photograph showing the RC305 5.8G AV Receiver, a small white rectangular device with a black antenna on top. Below it are its accessories: a black power cable with a DC jack, a black audio cable with three RCA connectors (red, white, yellow), and a black power adapter with a DC jack and a power cord.
D1	<p>Visser l'antenne sur le récepteur.</p> <p>Brancher le câble jack avec les 3 sorties sur AV OUT et le câble d'alimentation sur DC/IN.</p>	 A photograph showing the RC305 5.8G AV Receiver with its antenna attached. The power cable is plugged into the DC/IN port, and the audio cable is plugged into the AV OUT port. The power adapter is also visible.
D2	<p>Vous pouvez maintenant brancher les 3 sorties du récepteur vers le moniteur vidéo de votre choix et mettre le récepteur sous tension</p>	