

Prison (version de base) Le robot reste à l'intérieur du périmètre délimité par la ligne noire



Suivi de ligne (version de base) Le robot suit la ligne noire

Animation lumineuse (version de base) Séquence de clignotement des LED avec une musique



Pour robot Loupiot



(Notice d'utilisation au verso)

Le robot suit la ligne

(uoitqo) snosstiu

Programmes disponibles sur http://a4.fr/wiki/index.php/Loupiot

jusqu'à la détection d'un obstacle Le robot suit la ligne proximité infrarouge (option) Suivi de ligne avec capteur de

Téléchargeable sur www.a4.fr avec l'application Télécommande.apk Piloter le robot à partir d'un smartphone Bluetooth (option)

jusqu'à la détection d'un obstacle Suivi de ligne avec télémètre à





Notice d'utilisation de la piste de démonstration

Le robot Loupiot est livré préprogrammé avec le fichier Loupiot_demo.xml et une piste de démonstration. Plusieurs programmes de démonstration vous sont proposés : 3 pour la version de base du Loupiot et un pour chaque option : Bluetooth, télémètre à ultrasons, détection d'obstacles.

Pour lancer les programmes de démonstration des fonctionnalités du Loupiot :

- 1 Mettre le robot sous tension (après avoir inséré les 3 piles AAA dans le logement prévu à cet effet).
- 2 Positionner les capteurs de ligne sur un des codes.
- = Les LED témoins des capteurs de ligne au-dessus de pastilles noires doivent s'allumer.
- 3 Appuyer sur le bouton-poussoir pour lancer le programme de démonstration sélectionné.
- 4 Le buzzer commence à sonner. Le programme de démonstration sélectionné se lance après 3 secondes.
- Pour essayer un autre programme de démonstration, éteindre le Loupiot et recommencer la procédure.



Régler les capteurs de ligne

Le robot est livré préréglé. Cependant, les capteurs de ligne (situés à l'avant du robot sous leur LED témoin) sont sensibles au transport et à l'environnement lumineux. Il peut arriver que vous ayez à les re-régler. Pour cela, il suffit de suivre les étapes suivantes





C - Tourner doucement le potentiomètre dans le sens inverse jusqu'à ce que les 3 LED s'éteignent.

D - Ajuster la sensibilité de détection en tournant le potentiomètre un peu plus à droite afin que les LED ne s'activent pas lorsque l'avant du robot est soulevé de 1 ou 2 mm (cela peut arriver quand il accélère de façon brutale). Pour tester le bon fonctionnement du réglage, placer les capteurs sur une ligne noire : les LED témoins doivent s'activer.

Logiciels, programmes, manuels utilisateurs téléchargeables gratuitement sur http://a4.fr/wiki/index.php/Loupiot