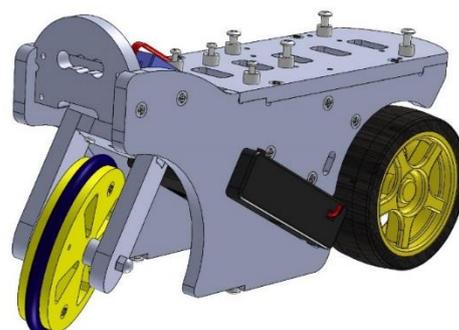


Robékan – Notice de montage

Véhicule propulsé par un moteur avec roue avant directionnelle direction pilotée par servomoteur.
 Multiples configurations possible pour pilotage par cartes programmables ou télécommande Bluetooth avec smartphone ou tablette.

Livré en kit ou monté, avec motorisation et tous les accessoires d'assemblage et connectique pour le montage des différentes cartes et capteurs.
 Les cartes de contrôle sont à commander à part selon choix de configuration.



Contenu du kit



1	CHBT-Flanc gauche	1			
2	CHBT-Flanc droit	1			
3	Châssis 01	1	PVC EX 6 mm Noir - Poches profondeur 2 mm		
4	Châssis 02	1			
5	Selle	1			
6	Plaque arrière	1		PVC EX 6 mm Noir - Poches profondeur 3 mm	
7	Porte phare	1			
8	Entretoise Av moteur	1	PVC EX 6 mm Noir		
9	T de fourche	1			
10	Bras de fourche	2			
11	Demi-Roue Av D60	2	PVC EX 6 mm Jaune - Poche profondeur 2 mm		
12	Pneu	1	Joint torique 59,69X5,33	JT-TOR-60X5M5	
13	Entretoise PA6 - 3X6XL4	9	Pour les cartes de pilotage	SK-005-3155-BC	
14	Entretoise PA6 - 3.4X6XL25	1	Axe roue avant	SK-005-3758-BC	
15	Entretoise PA6 - 6X10XL6	2	Sur axe roue avant	SK-111-4510-BC	
16	Vis TF 3 x 9,5	4	Assemblage roue avant	VBA-TF-3X9M5	
17	Vis TC 2 x 6,4	4	Fixation servo de direction	VT-TC-2X6M4	
19	Vis TC 3 x 9,5	2	Fixation capteur de ligne	VT-TC-3X9	
18	Vis TC 2 x13	3	Fixation carte Bluetooth	VT-TC-2x13	
20	Vis TC 3 x 13	6	Fixation cartes pilotage + capteur US	VT-TC-3X13	
21	Vis TF 3 x 13	25	Assemblage général	VBA-TF-3X13	
22	Vis TC M3x40	1	Axe de roue avant	VS-ACZ-M3X40	
23	Ecrou borgne M3	1	Axe de roue avant	ECR-BO-ACZ-M3	
24	Motoréducteur 1 :48	1	Double sortie	GU-DG01D-L	
25	Roues Ø 65 mm	2	le lot de 2 roues	GU-RW002	
26	Servomoteur 9 g	1	Micro 9g - Engrenage métal	MY-SDS-S0009M	
27	Support 4 piles AA	1	Avec interrupteur	SUP-PIL-4AA-FC	
28	Domino 2 points	1	Pour connexion alimentation	DOMINO-3A-12	
29	Câble 1point male/femelle	10	L 25 cm - 1/4 nappe de 40 câbles	CAB-40MF-25	
30	Fiches d'interconnexion	10	¼ de la barrette	BARET-MDS-1X40C	

Montage de la roue avant



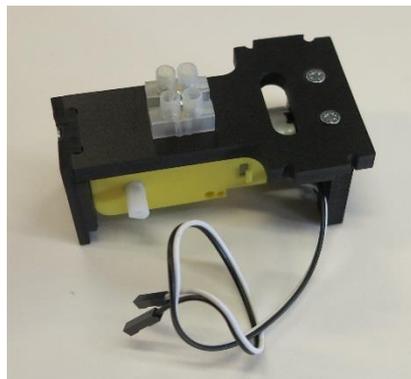
Assembler les 2 pièces jaunes avec l'entretoise (réf. SK-005-3758-BC) et avec 2 vis TF 3x10.
Placer ensuite le pneu (réf. JT-TOR-60X5M5).

Montage du domino



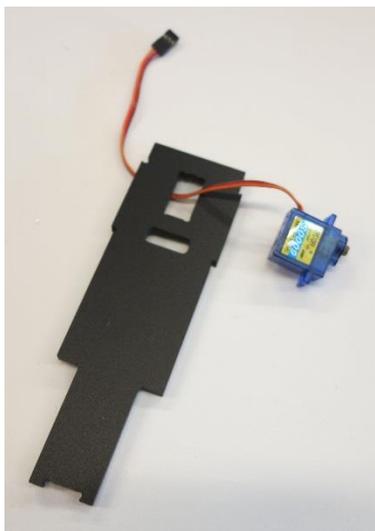
Fixer le domino sur la pièce comme indiqué ci-dessus avec une vis TF 3 x 13.
Assembler ensuite les 2 pièces avec une vis TF 3 x 13.

Montage du motoréducteur

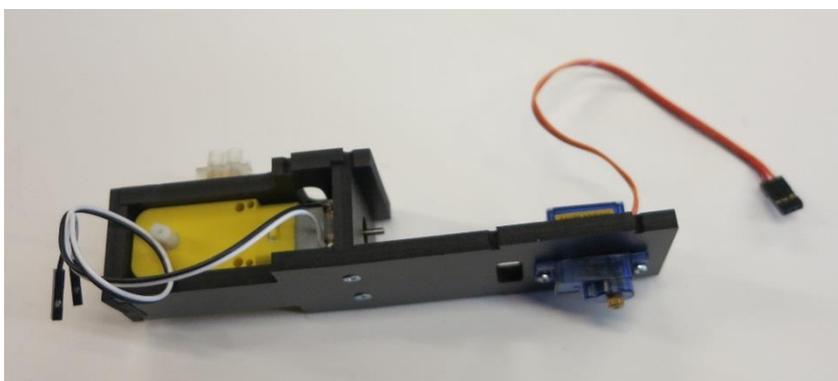
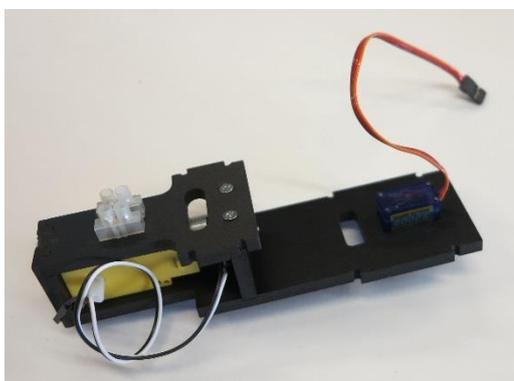


Enlever la protection plastique du motoréducteur.
Placer le motoréducteur comme indiqué ci-dessus puis assembler l'ensemble avec la pièce à l'aide d'une vis TF 3 x 13.

Montage du servomoteur



Placer le motoréducteur comme indiqué ci-dessus puis le fixer avec 2 vis 2,2 x 6,4.



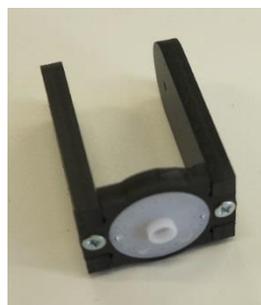
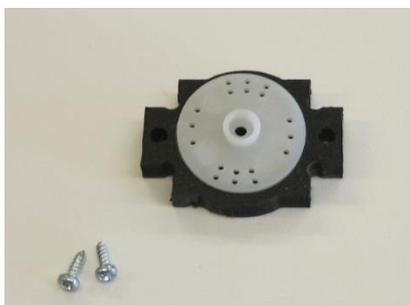
Assembler les 2 ensembles (avec bornier et avec servomoteur). Les fixer avec 2 vis TF 3 x 13.

Mise au neutre du servomoteur.

Il est indispensable de paramétrer le servomoteur sur le neutre afin d'avoir la direction de la roue dans l'axe. Nous vous proposons un programme test pour la mise au neutre du servomoteur.

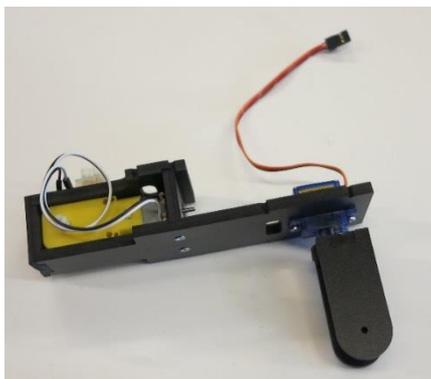
ATTENTION ! La valeur du neutre peut varier d'un modèle à un autre.
Il peut s'avérer nécessaire d'ajuster cette valeur par rapport à celle indiquée dans le programme test.

Monter le palonnier

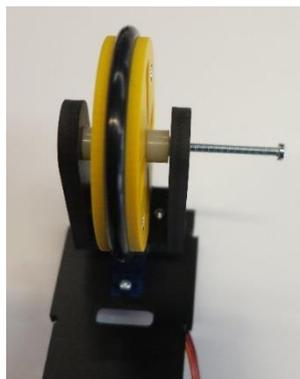
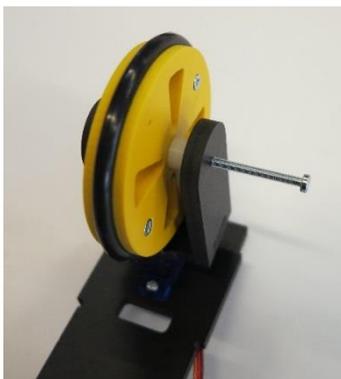
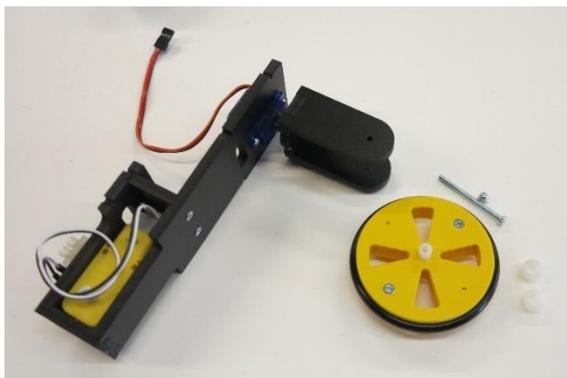


Placer le palonnier rond dans la pièce puis le fixer par le dessous. Assembler les 2 éléments avec 2 vis.

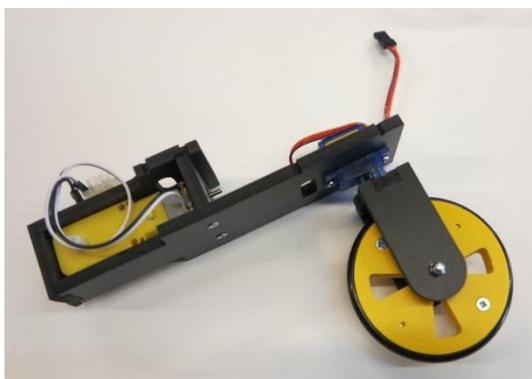
ATTENTION ! Ne jamais forcer lors de la mise en place du servomoteur !!



Mettre en place la roue avant



Placer 2 grosses entretoises de part et d'autre de la roue puis la fixer sur le châssis à l'aide de la vis M3x L40 mm et de l'écrou borgne M3.

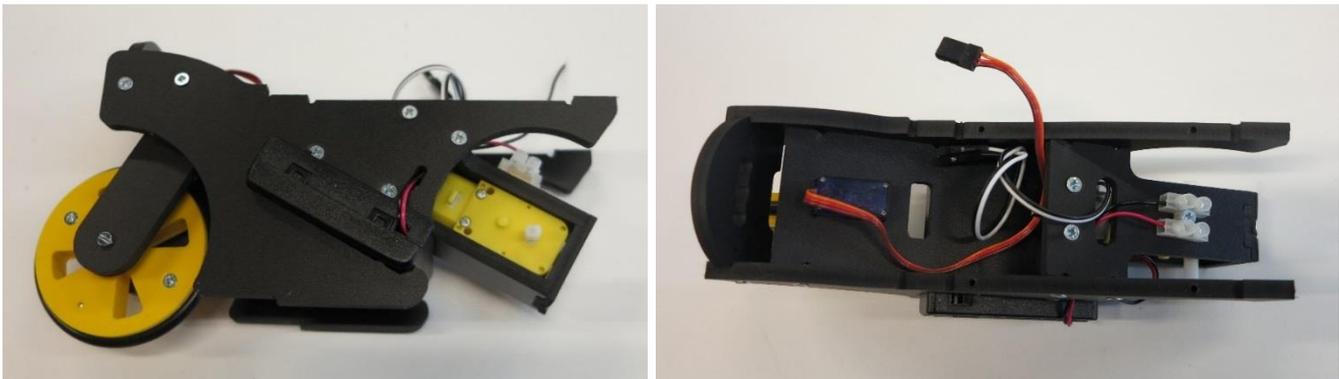


Montage des flancs



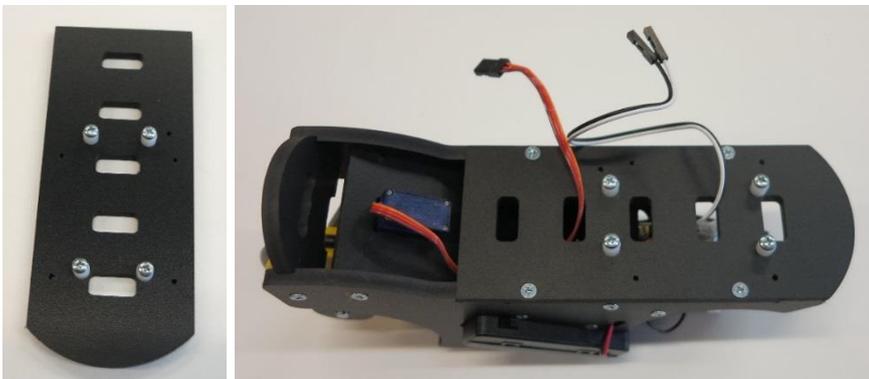
Monter chaque flanc du robot avec 5 vis TF 3x13.

Mettre en place le support de piles.



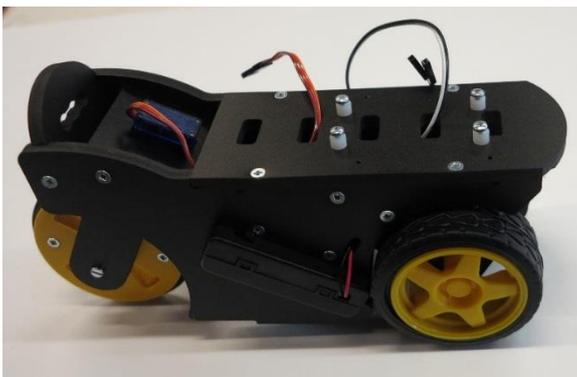
Faire passer les fils dans les trous prévus à cet effet puis brancher le support de piles au bornier.

Mettre en place le dessus.



Préparer la pièce avec les entretoises et les vis. Monter le guidon sur l'ensemble avec 2 vis TF 3 x13.
Monter la pièce du dessus, faire passer les fils dans les trous comme indiqué et fixer le tout avec 4 vis TF 3x13.

Montage des roues arrière.



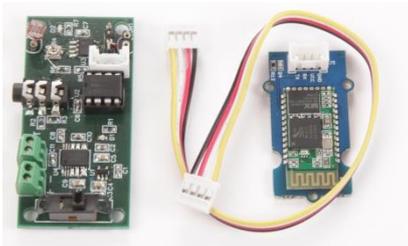
Options au choix pour le pilotage

Pilotage du RoBéKan à distance par smartphone ou tablette

En kit : réf K-RBK-BLTH

Carte DGB Picaxe (Réf : K-DGB)

Carte Bluetooth (Réf : S-113020008)



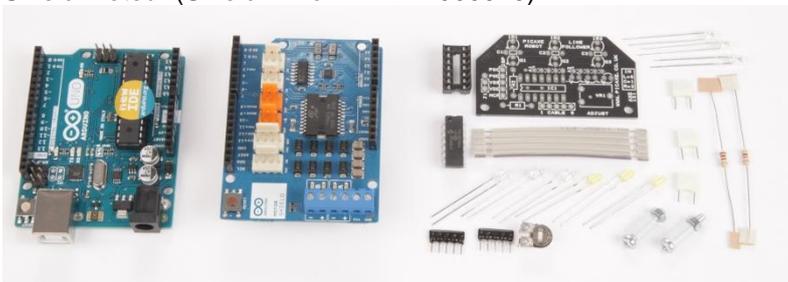
Suivi de ligne Arduino

En kit : réf K-RBK-IRARD

Module 3 Capteurs infrarouges (Réf : K-MR-MSIR)

Carte Arduino Uno Rev3 (Réf : ARD-A000066)

Shield moteur (Shield - Réf : ARD-A000079)



Suivi de ligne Picaxe

En kit : réf K-RBK-IRPIC

Module 3 Capteur IR

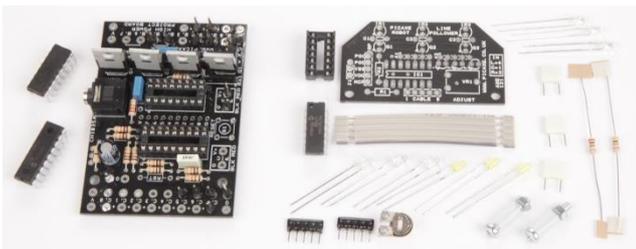
01

Réf : K-MR-MSIR

Carte Picaxe High power

01

Réf : RAX-CHI035



Options

Phare à LED

En kit

(Réf K-RBK-DEL)

Non prise en charge par le pilotage Smartphone avec la carte DGB. ; Non compatible avec l'option phare)

D01	DEL D5 Hte luminosité	1	Blanche - Réf : DEL-5-BC-UHTL
D02	Réflecteur pour DEL	1	Pour DEL D5 – 1/10 du lot de 10 Réf : DEL-5REFAG
D03	Résistor 220 Ohm	1	¼ watt - 5% - 220 Ohm (rouge-rouge-marron)
D04	gaine Thermo	1,5 cm	Noire – 3.2x1.6 – Réf : GAINE-TH3D21D6-NO



Détecteur ultrasons

Non prise en charge par le pilotage Smartphone avec la carte DGB ; non compatible avec l'option phare.

Module détection US

(Réf : K-MR-US).

