

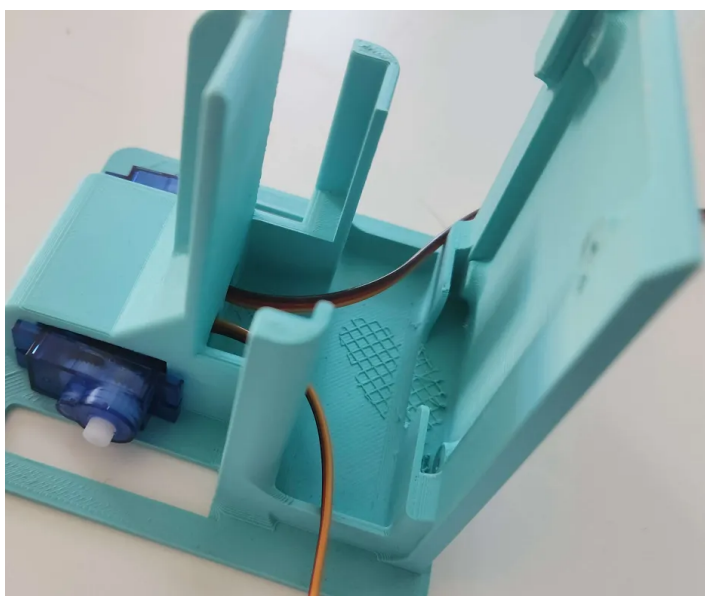
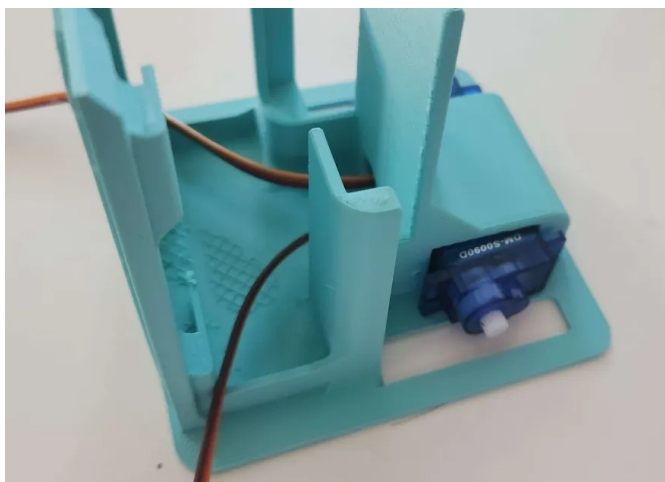
Montage et Câblage du LittleBot

Montage et Câblage du LittleBot :

Etape 1 :

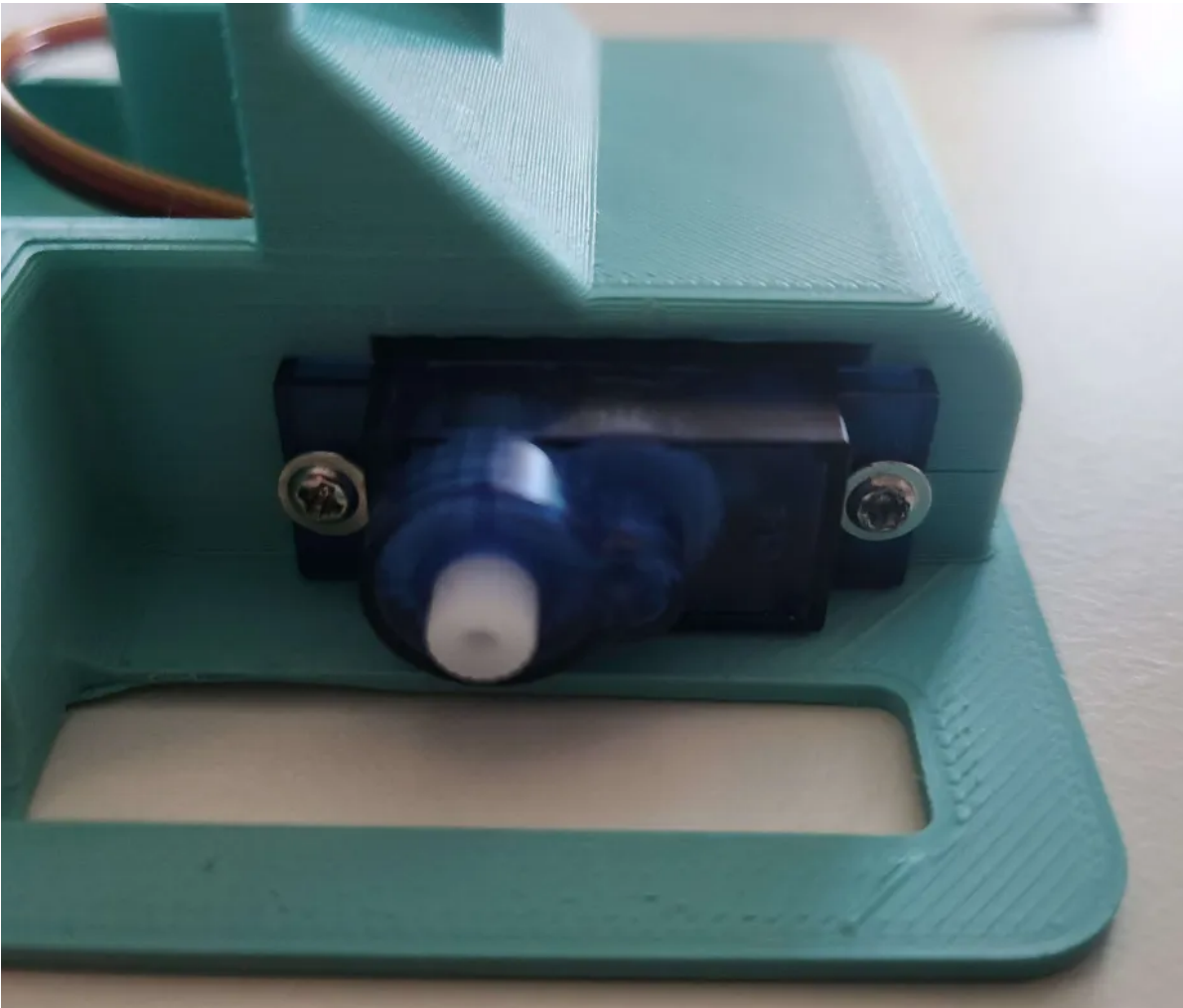
Placez les servomoteurs dans la base du LittleBot en vous référant aux images ci-dessous.

⚠ Attention : veillez à ce que l'axe des servomoteurs soit bien centré dans le trou prévu pour la roue.



Etape 2 :

Visser les servomoteurs.



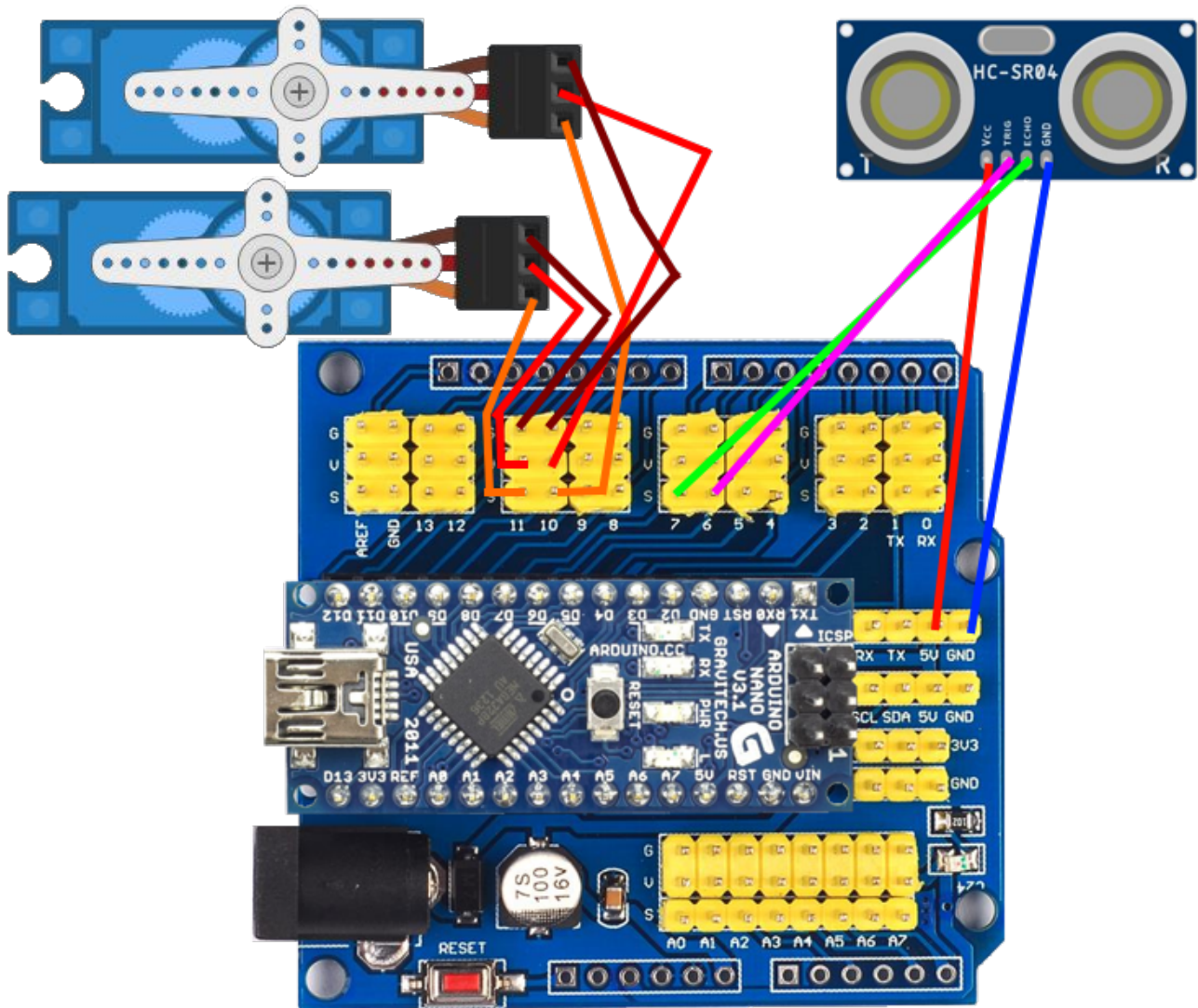
Nous allons maintenant passer au câblage du robot, car continuer le montage sans cette étape pourrait compliquer le branchement de certains composants.

Etape 3 :

Pour le câblage du LittleBot, il nous faut :

- Un Arduino Nano
- Un Sensor Shield
- Un capteur à ultrason (HC-SR04)
- 2 Servomoteurs RC 360°/ Moteur (DM-S0090D)

Le branchement se présente comme ceci :



⚠ Attention à bien vous référer aux inscriptions des pins pour brancher l'Arduino nano dans le bon sens (port usb vers l'extérieur du shield).

1. Branchement du capteur à ultrasons (se référer au schéma du dessus) :

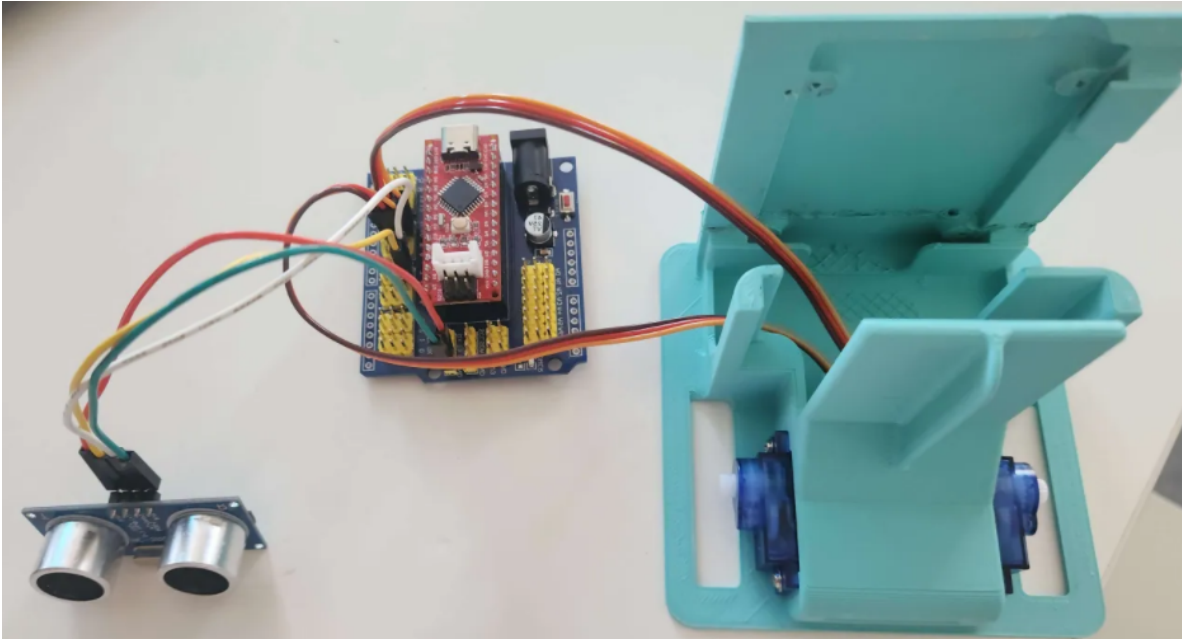
- VCC sur une broche 5V.
- Trig sur la broche 6.
- Echo sur la broche 7.
- GND sur une broche GND

2. Branchement des Servomoteurs RC 360° (se référer au schéma du dessus) :

- Le fil marron sur la broche G

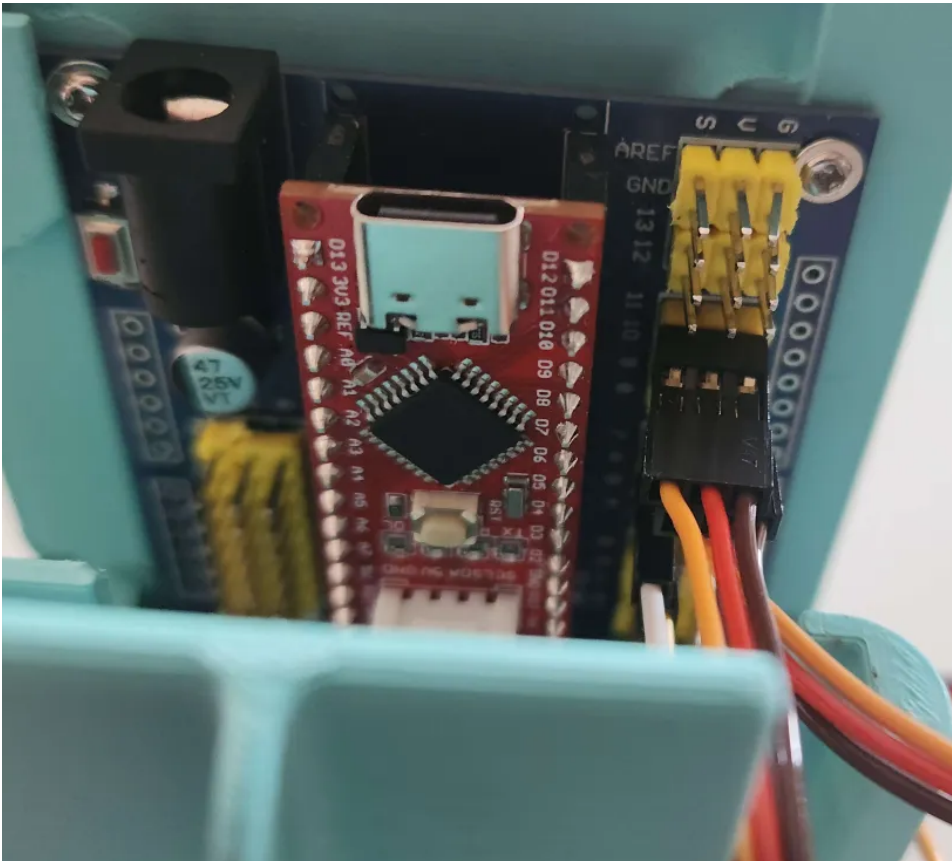
- Le fil rouge sur la broche V
- Le fil orange sur la broche S

Ainsi le servo qui est sur la broche 10 sera notre roue droite et le Servo sur la pin 11 sera notre roue gauche.



Etape 4 :

Fixer le shield à la base du LittleBot avec 2 vis.



Etape 5 :

Mettre les palonniers dans les roues.

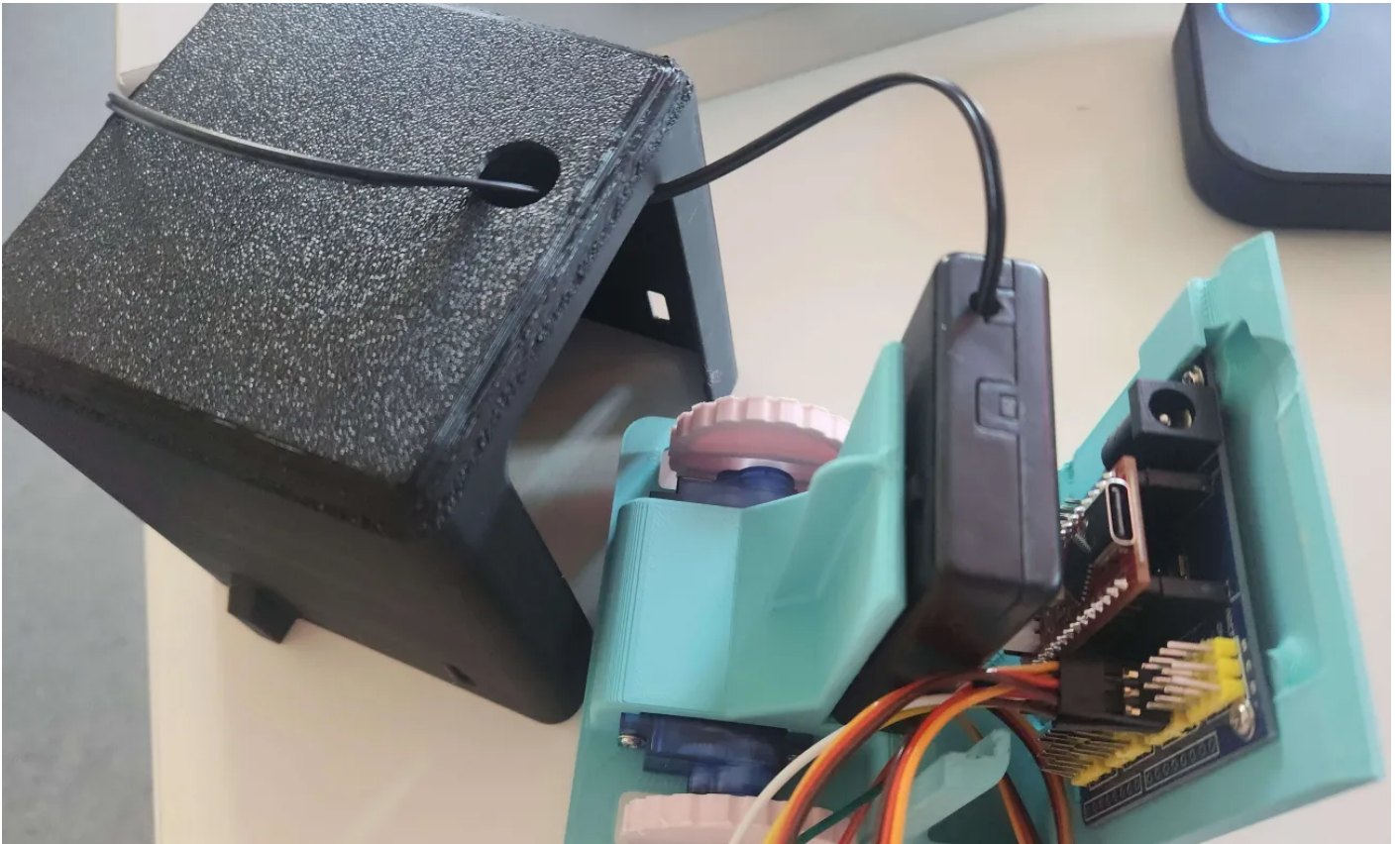


Puis fixer les roues sur les servomoteurs.

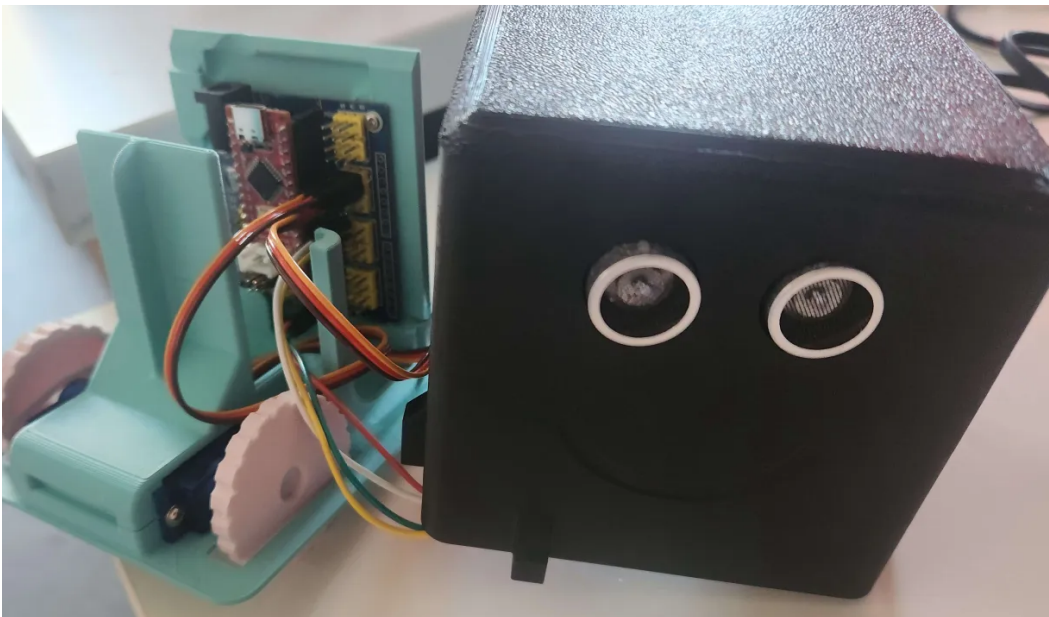


Etape 5 :

Mettre la batterie comme sur l'image ci-dessous et ne pas oublier de passer le câble dans le trou de la tête.



Placer le capteur ultrasons dans le tête du LittleBot



Placer la tête du LittleBot sur la base.



Passons maintenant à la programmation sur la prochaine page.

Revision #21

Created 18 September 2023 10:12:49 by Mathis Simoen

Updated 29 April 2025 12:09:44 by Quentin Petrazoller