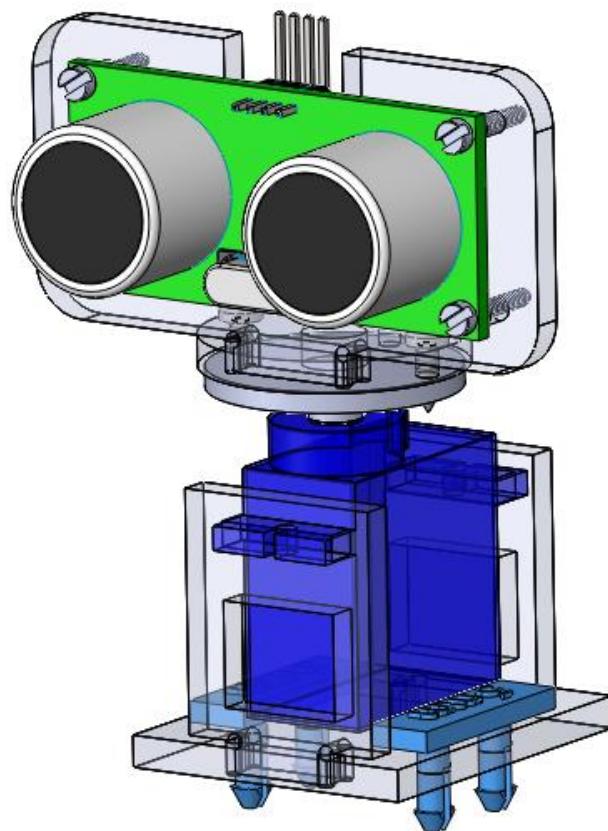
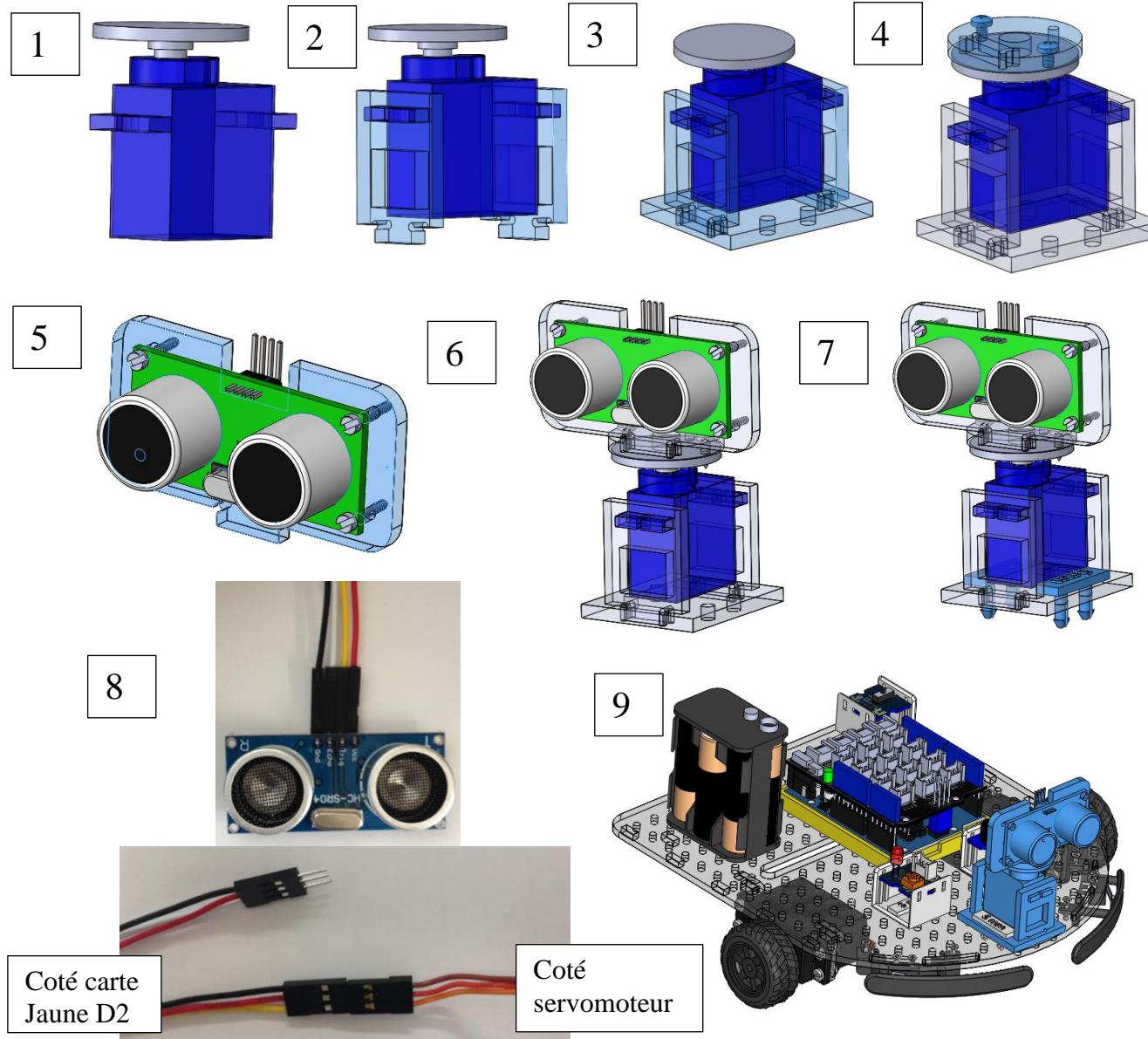


## ***Notice de l'ultrason du robot Arduino UNOEVO***



Cette notice est prévue pour compléter le câblage de la carte Arduino Uno et la programmation du robot évolutif Arduino Réf.UNOEVO.

Cependant vous pouvez très bien adapter cette notice en fonction du câblage et de la programmation effectuée sur votre propre robot.



**1 Assemblage de l'ultrason**

Vous pouvez coller toutes les parties plastiques à l'aide de la réf.P177 en option.

- Visser le cercle avec la vis de bridage sur le servomoteur.
- Assembler les deux parois latérales sur le servomoteur.
- Assembler ensuite la base avec le servomoteur.
- A l'aide des petites vis livrées avec le servomoteur, fixer le support rotatif en plexi sur le cercle précédemment assemblé.
- Assembler le capteur ultrason sur sa base avec les 4 vis de 1.2 mm et des 4 écrous.
- Enclencher le capteur ultrasons sur le cercle en plexi.
- Placer dans les trous de la base, les deux clips de 5 mm livrés avec les supports Grove.
- Connecter le câble PIN femelle sur l'ultrason, attention à l'ordre des couleurs.  
Connecter le servomoteur avec le câble spécifique, attention au sens et câble utilisé.
- Positionner votre option ultrason où bon vous semble sur votre robot.

Un programme est disponible sous la ref.UNOEVO sur le site [www.technologieservices.fr](http://www.technologieservices.fr) dans l'onglet ressources associées de la référence « ultrason .sb2 » et « ultrason.abp »  
Connecter le capteur ultrason en D3 et le servomoteur en D2.

TECHNOLOGIE SERVICES

**Ultrason robot Arduino UNOEVO**

Ref. NOTULTRA

FORMAT  
A4

2

Le / /