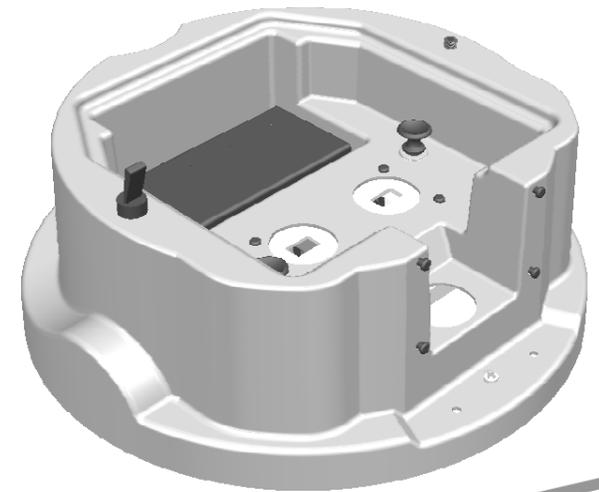
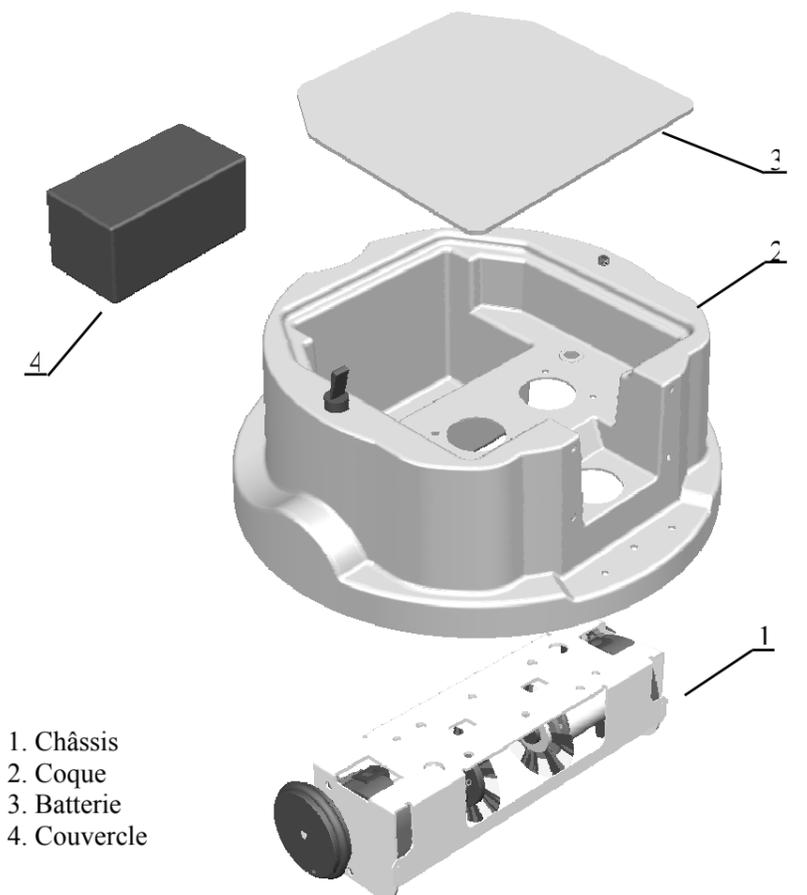


Robot CR-2

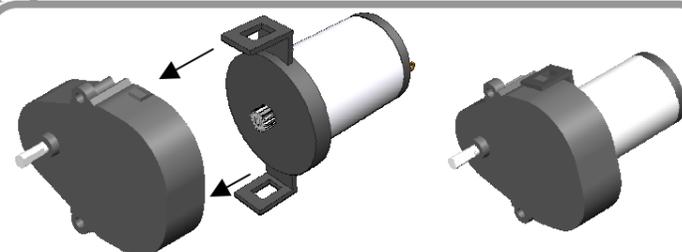


Attention

Ne perdez pas les pièces non mentionnées dans la notice. Elles vous permettront d'adapter les cartes électroniques sur la coque ou sur le châssis métallique suivant vos besoins.



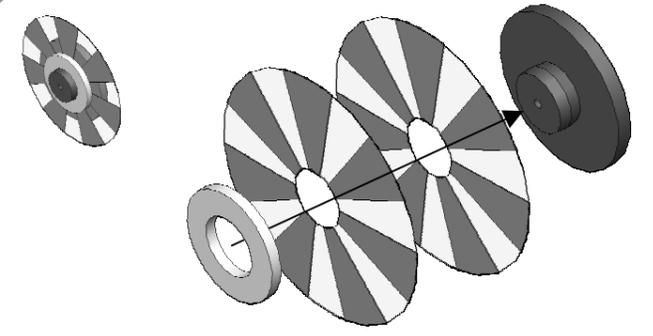
1



Insérez le moteur dans le réducteur. Veillez à ce que les clips de fixation du moteur soient bien placés sur les ergots du réducteur.

x 2

2



Positionnez, à plat, deux disques optiques sur leur support en plastique noir. Pivotez les disques pour les aligner parfaitement.

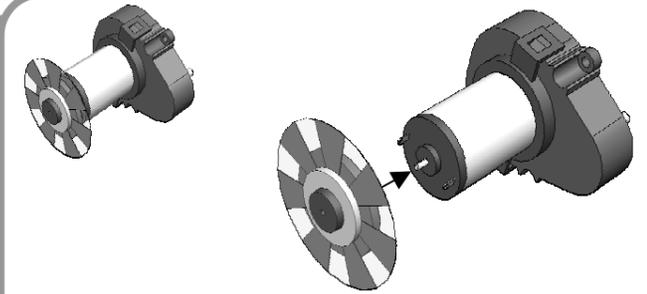
Astuce : Pour ne pas rayer l'encre d'impression, enfitez les disques pour que leurs faces imprimées soient l'une contre l'autre.

Terminez par emboîter la rondelle plastique.

x 2



3



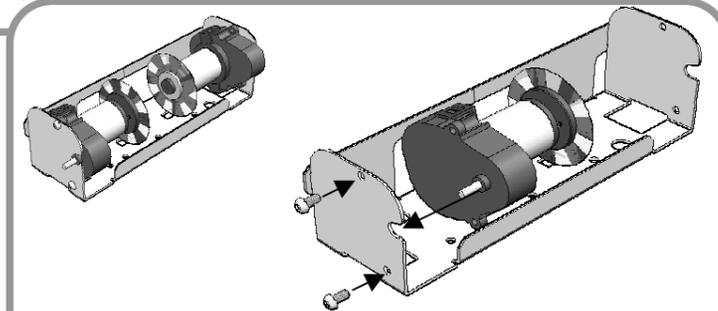
Enfiler le disque optique sur la tige arrière du moteur.

Pousser à la main le disque pour qu'il arrive en butée contre le moteur.

Note : l'entraînement par emmanchement a force et permis grâce à la faible inertie du disque optique.

x 2

4



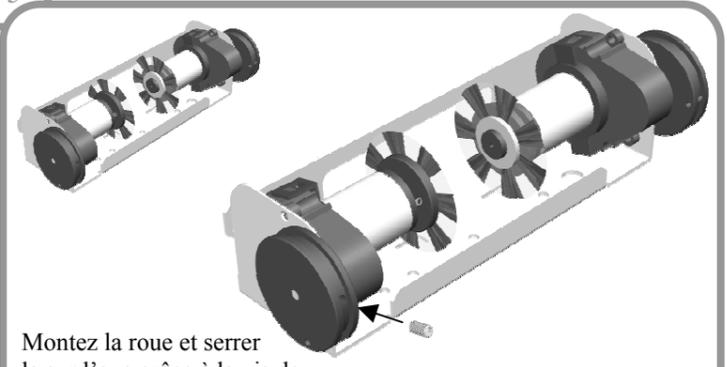
Placez le moto-réducteur contre le châssis en acier. Positionnez l'épaulement de l'arbre dans son espace de centrage. Terminez par visser les deux vis BHC M4x8.

Répétez l'opération pour le second moteur.

Astuce : La vis taraude l'alésage du réducteur lors du premier montage.

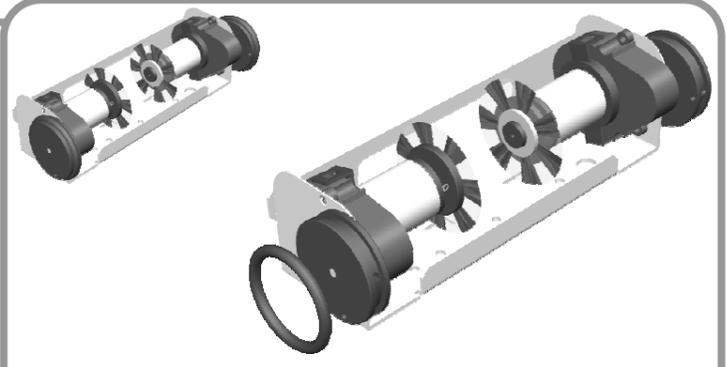


5



Montez la roue et serrez la sur l'axe grâce à la vis de pression sans tête M4 et la clé Allen. Exercer un serrer important pour une meilleure tenue dans le temps. Répéter l'opération symétriquement.

6



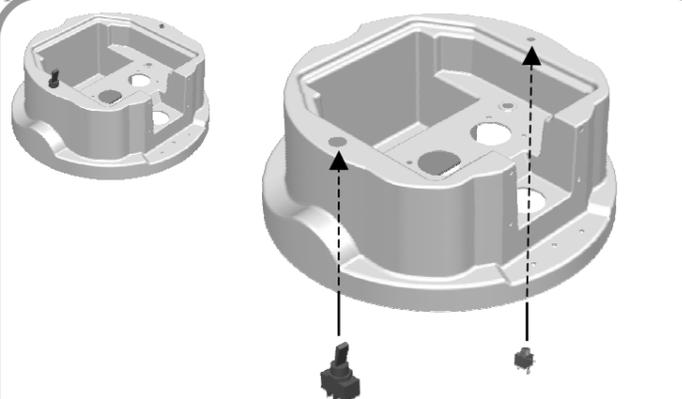
Placer les joints toriques dans leur gorge. Vous venez de terminer l'ensemble châssis. Mettez de côté les 4 clips plastique noirs courts :





Coque

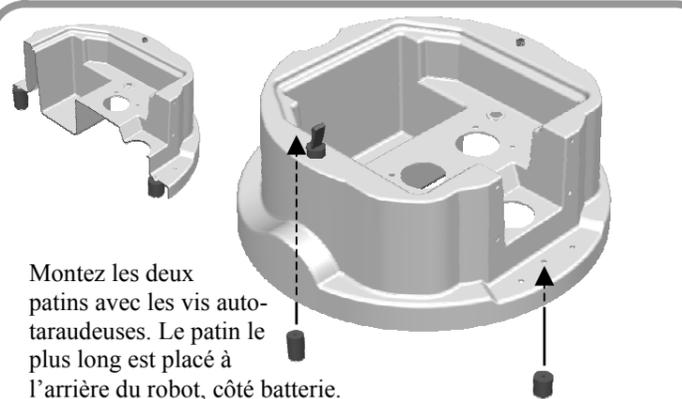
1



Montez l'interrupteur et l'embase femelle Jack sur la coque. Fixez les avec les écrous adéquats fournis.

Note : câblez avant montage pour ne pas brûler la coque avec le fer à souder.

2



Montez les deux patins avec les vis auto-taraudeuses. Le patin le plus long est placé à l'arrière du robot, côté batterie.



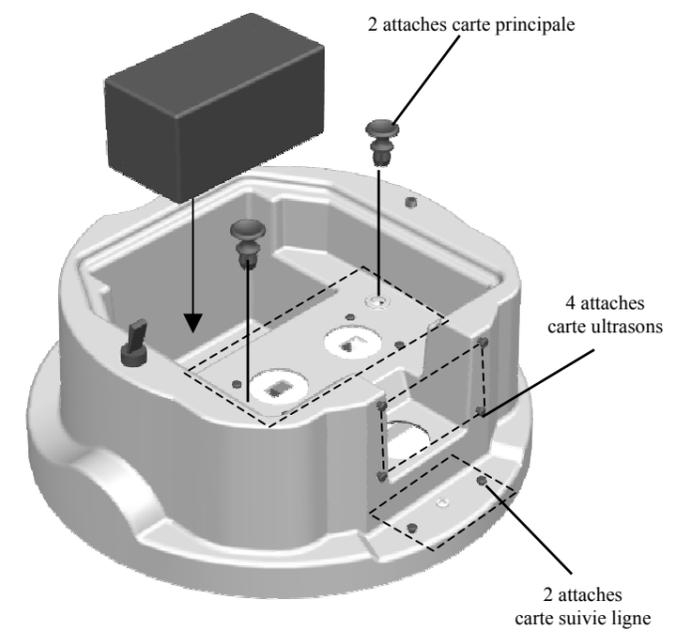
1

A 3D exploded view diagram showing the assembly of the robot's chassis. The top shell is shown in a light grey color, and the chassis is shown in a darker grey. Four short plastic rivets are shown being inserted into the top shell to secure the chassis. A double-sided adhesive strip is also shown being placed inside the top shell. The diagram is enclosed in a rounded rectangular frame with a small box containing the number '1' in the top left corner.

Positionnez le châssis comme indiqué, puis fixez le sur la coque avec les 4 rivets plastique courts que vous avez mis de côté.
Coller la bande de scratch double face, partie mâle (rugueuse), dans le fond de la coque.



2



Collez l'autre face de scratch sur la batterie.
Note : Les cosses de la batterie sont dirigées vers l'arrière du robot.

Garder précieusement les clips plastiques restants pour fixer les trois cartes électroniques adaptées au robot CR-2