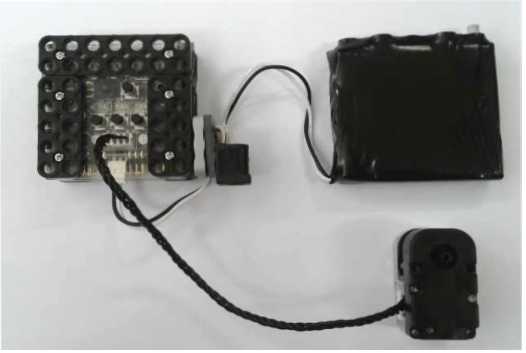
6 Changer les numéros ID des servomoteurs

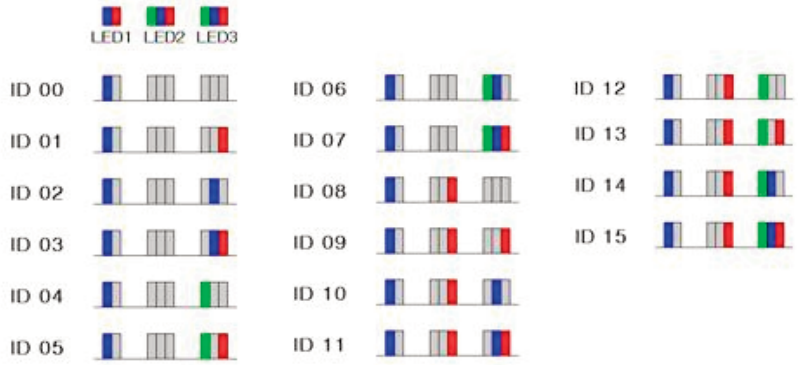
6.1) Connecter le servomoteur au contrôleur comme ci-dessous. *Vérifier que le contrôleur soit bien éteint.*



6.2) Appuyer en même temps sur les boutons « 1 » et « 3 » du contrôleur lors de sa mise sous tension.

Le LED1 devient bleu clair. Les LED2 et LED3 indiquent le N° ID courant du servomoteur. Vous pouvez modifier le numéro ID du servomoteur, en appuyant sur les boutons «1» ou «3».

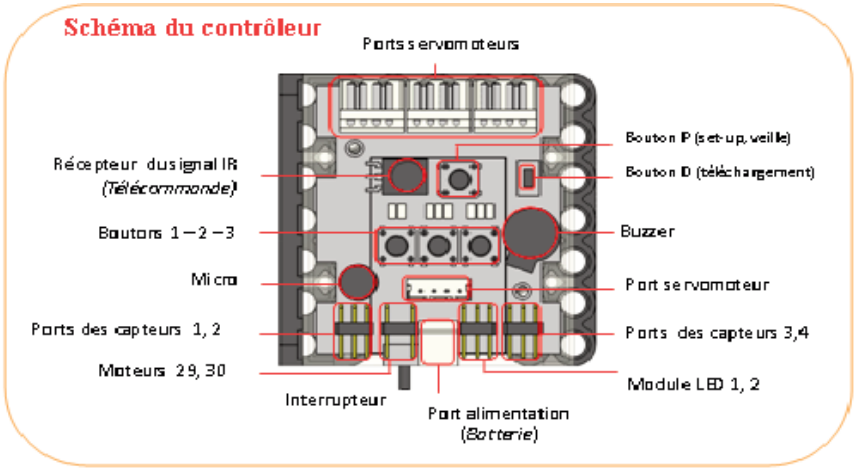
6.3) Sélectionner les couleurs que vous désirez pour assigner le numéro ID du servomoteur.



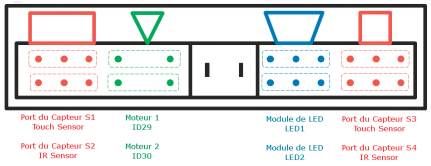
Le bouton « 1 » permet d'augmenter la valeur du numéro ID du servomoteur.
Le bouton « 2 » permet d'annuler les modifications.
Le bouton « 3 » permet de diminuer la valeur du numéro ID du servomoteur.

6.4) Appuyer sur « P », la LED1 bleu clignotte 2 secondes.
L'enregistrement de la nouvelle valeur de l'ID du servomoteur est validé.

Paramétrages grâce au Contrôleur

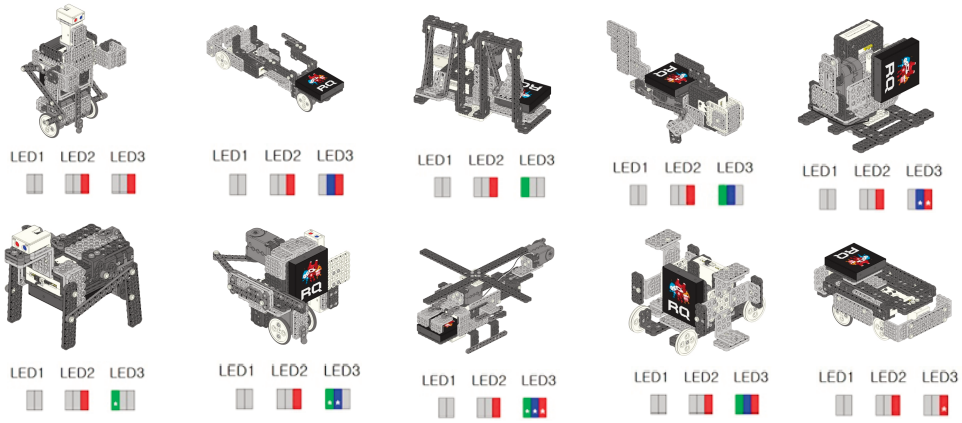


Connexions des ports E/S sur le contrôleur



1 Sélection d'un programme pré-enregistré

1.1) Mettre le contrôleur sous tension.
Vous êtes alors en mode paramétrage il suffit de modifier les couleurs des LED2 et des LED3 grâce aux boutons 2 et 3 afin de sélectionner les couleurs de LED correspondant au modèle de robot choisi.



1.2) Valider votre sélection avec le bouton P. Votre robot est prêt à fonctionner.
Remarque : Les étoiles signifient que les LEDS doivent être clignotantes.

Paramétrage de la couleur des LEDS pour un robot à programmer soi-même.

2 Assignation de la télécommande au contrôleur

2.1) Appuyer sur le bouton « 2 » du contrôleur lors de sa mise sous tension.

La LED2 s'allume en vert-bleu-rouge tandis que la LED1 et la LED3 sont éteintes.

2.2) Appuyer sur le bouton rouge de la télécommande

Quand l'assignation est prise en compte les LEDS clignotent quelques secondes puis le contrôleur se met en mode paramétrage.

2.3) Valider par le bouton «P». Votre robot est prêt à fonctionner.

Attention : Une télécommande peut-être assignée à 5 contrôleurs. Au delà de 5 fois toute nouvelle assignation suprime l'assignation la plus anciene.

La télécommande fonctionne bien entendu en Infra-Rouge et doit donc être pointée en direction du recepteur IR du contrôleur pour fonctionner.

Pour piloter un robot de la gamme RQ il existe d'autres possibilités :
Le Bluetooth - Il suffit de connecter la puce bluetooth au contrôleur par le connecteur au dos de celui-ci. Vous pouvez alors piloter le robot via un smartphone.
La Radio-fréquence - De la même manière, il est possible de connecter une puce RF au connecteur situé au dos du contrôleur. Si pour une puce émétrice RF vous possédez plusieurs puces réceptrices vous pouvez contrôler plusieurs robots qui agiront alors de façon synchronisées.
En RS232 - Grâce à un câble USB/UART connecté au connecteur arrière du contrôleur et relié à un port USB vous pouvez piloter directement votre robot depuis votre PC.

3 Paramétrage d'économie d'énergie

3.1) Appuyer sur le bouton « 3 » du contrôleur lors de sa mise sous tension.

La LED3 s'allume en vert-bleu-rouge tandis que la LED2 indique la configuration active.

3.2) Configuration
- Appuyer sur la LED1, la LED2 se met à vert : jamais de mise en veille.
- Appuyer sur la LED2, la LED2 se met à bleu : mise en veillle après 5 minutes.
- Appuyer sur la LED3, la LED2 se met à rouge : mise en veillle après 2 minutes.

3.3) Valider par le bouton «P». Votre robot est prêt à fonctionner.

4 Réglage de la position zéro des servomoteurs avec le contrôleur

4.1) Appuyer sur les boutons « 1 » du contrôleur lors de sa mise sous tension.

La LED1 s'allume en bleu-rouge tandis que les LED 2 et 3 indiquent sur quel servomoteur vous agissez. *Au lancement la LED2 et la LED3 sont éteintes servo ID00.*

4.2) Le bouton «1» permet alors de sélectionner le servomoteur sur lequel vous voulez agir. Quand un servomoteur est sélectionné sa LED interne s'allume à bleu (ce qui permet de le repérer sur le robot).
Il est ainsi possible de sélectionner les 32 servomoteurs que le contrôleur accepte.

4.3) Quand vous avez sélectionné le servomoteur sur lequel vous voulez agir les boutons «2» et «3» permettent de modifier sa position «+» ou «-» pas à pas.

4.4) A la fin de vos modifications de la position zéro valider avec le bouton «P». Votre robot est prêt à fonctionner.

(*) La position zéro est la position initiale que prendront tous les servomoteurs de votre robot quand vous l'allumerez. (Cela donne la position d'équilibre de votre robot humanoïde par exemple).

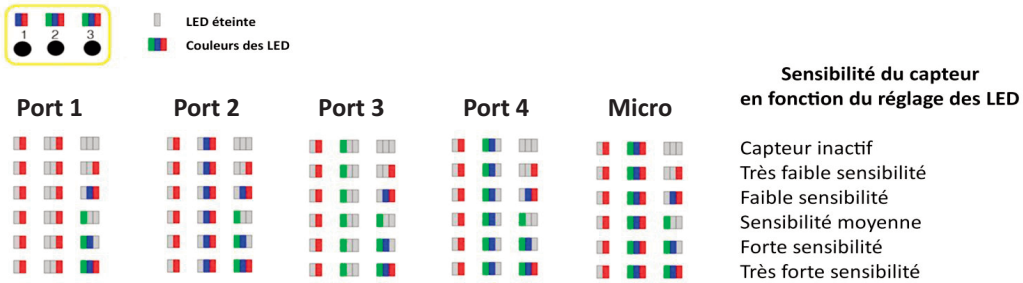
5 Réglage de la sensibilité des ports de capteurs avec le contrôleur

5.1) Mettre le contrôleur sous tension puis appuyer sur le bouton «1» pour allumer la LED1 à rouge.

5.2) Sélectionner le capteur désiré avec le bouton «2».

5.3) Régler la sensibilité du capteur sélectionné avec le bouton «3».

5.4) A la fin de vos modifications, valider avec le bouton.Votre robot est prêt à fonctionner.



Remarque : *Il est également possible de régler les ports de sortie en appuyant une deuxième fois sur le bouton «1» au démarrage, dans ce cas la LED1 s'allumera en bleu.*