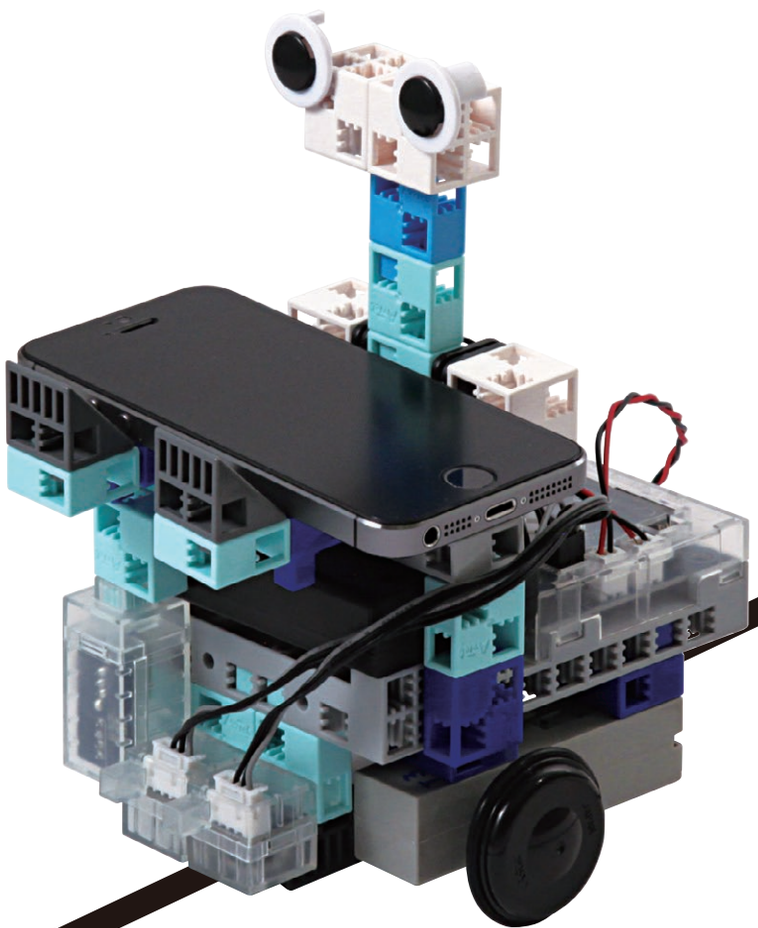
Transporter

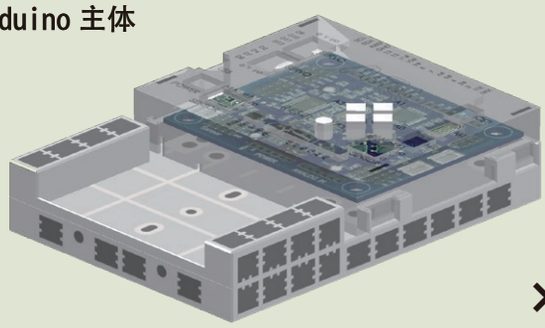
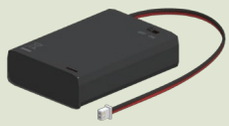
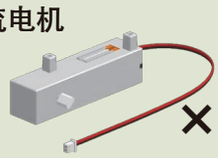
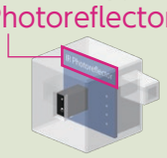
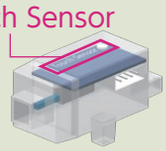
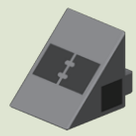
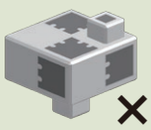
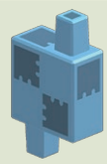
组装说明书



ArTeC PAT.P

Transporter

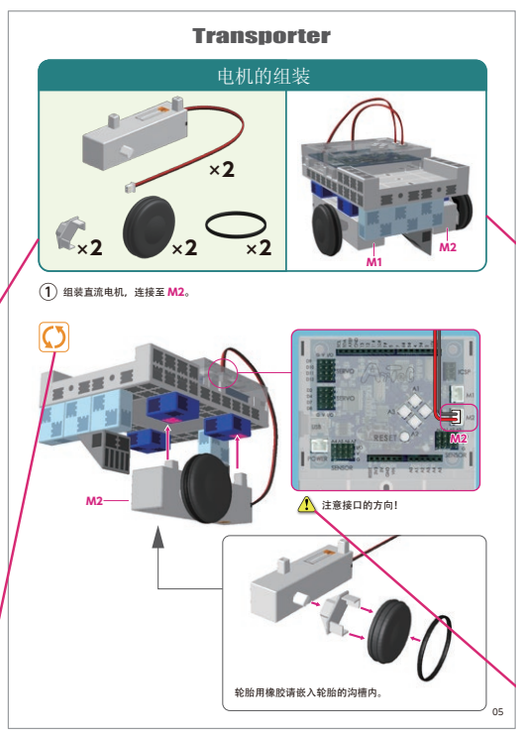
所用零件

Studuino 主体  ×1		电池盒  ×1	USB 数据线  ×1
		直流电机  ×2	传感器连接线（3 芯 15cm）  ×3
红外线反射传感器 IR Photoreflector  ×2	触摸传感器 Touch Sensor  ×1	基本方块 白  ×4	三角 A 灰  ×4
半型 A 淡灰  ×2	半型 B 蓝  ×8	半型 C 淡蓝  ×19	半型 D 水蓝  ×2
转轴 C  ×2	积木接头  ×2	车轮  ×2	轮胎用橡胶  ×2	圆盘  ×2

关于组装说明书的图标说明

×1

表示方框内为需准备的零件。
方框内的数字表示需准备的零件数量。



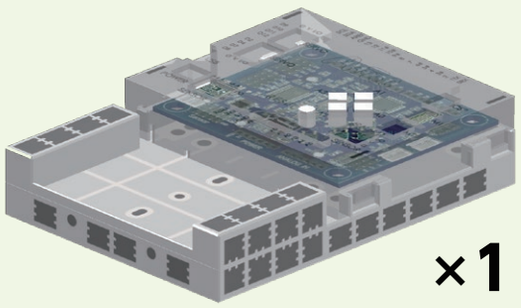
表示方框内为组装完成后的示意图。

表示组装时需改变零件的方向。

说明组装时的要点或注意事项。

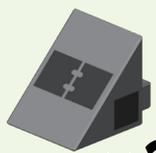
Transporter

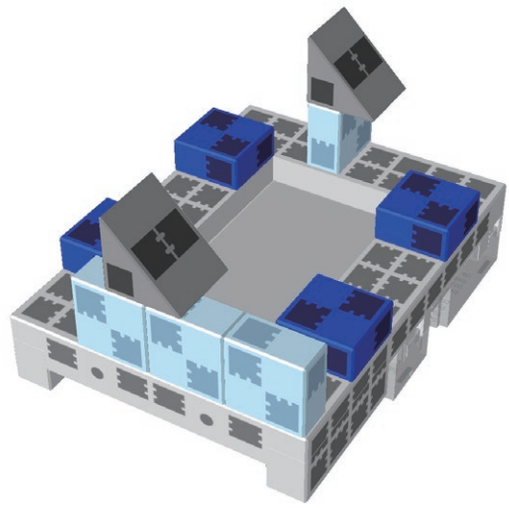
身体（背面）的组装



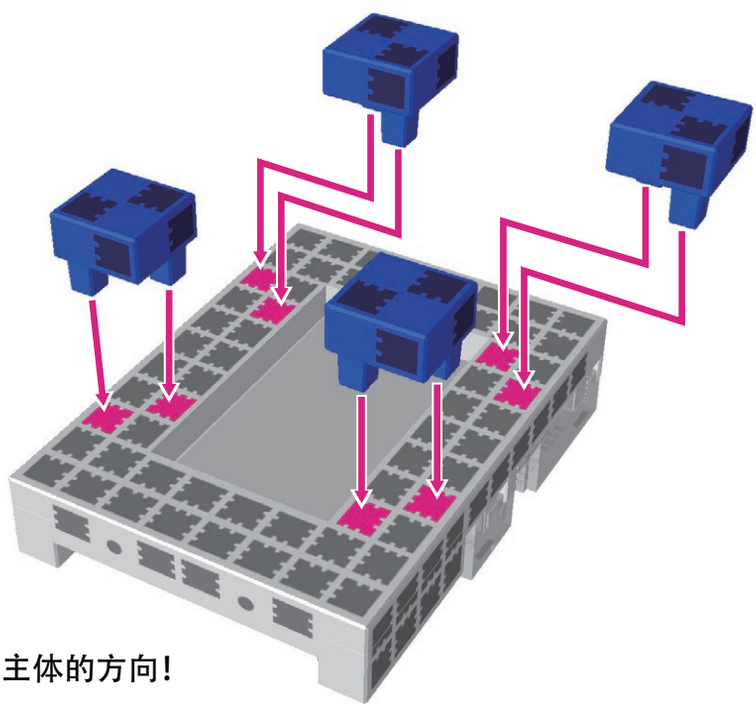








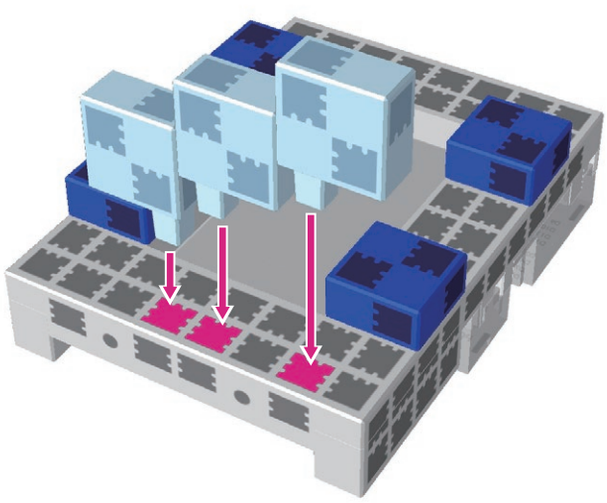
①



⚠ 注意 Studuino 主体的方向!

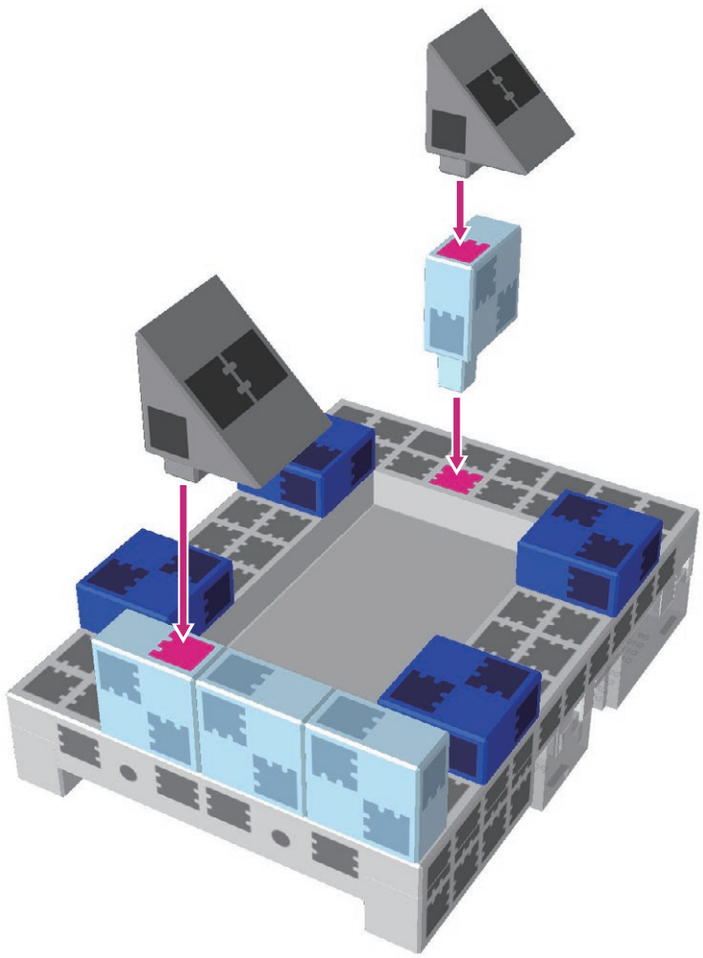
---

②

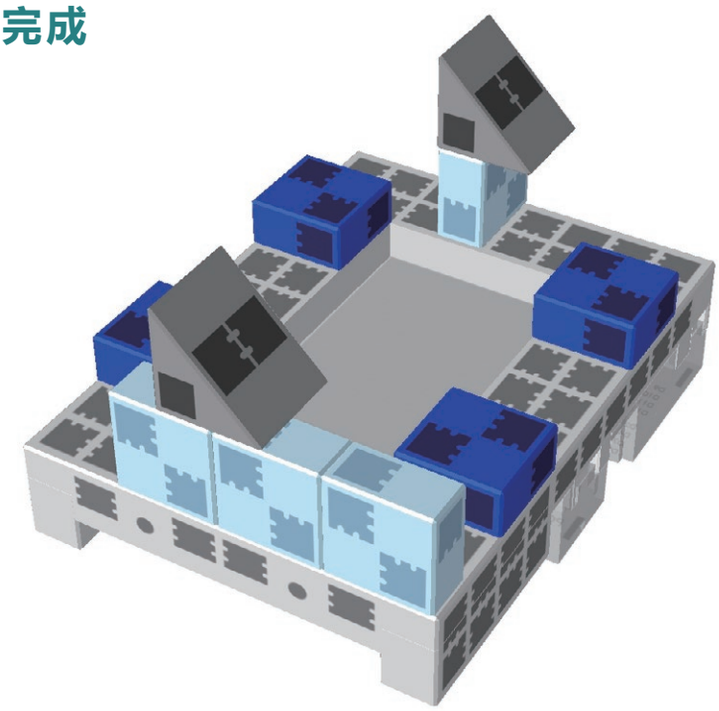


Transporter

③

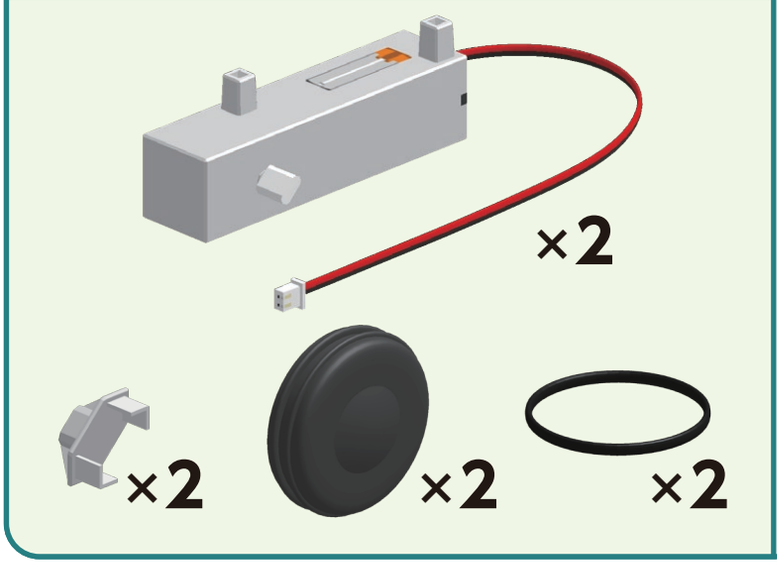


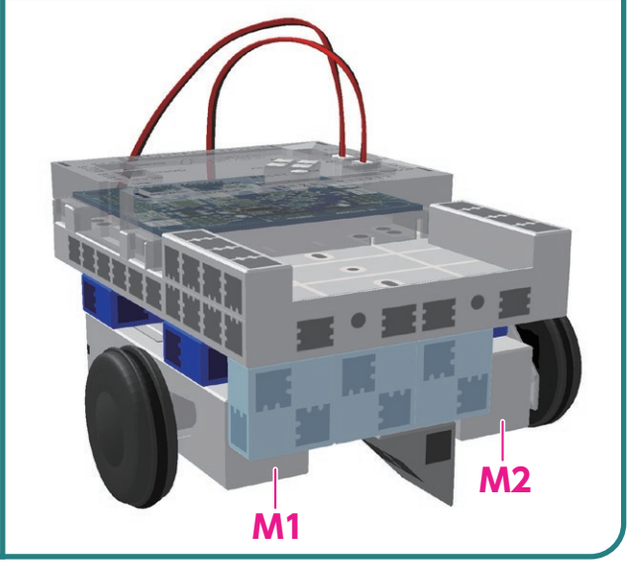
身体（背面）完成



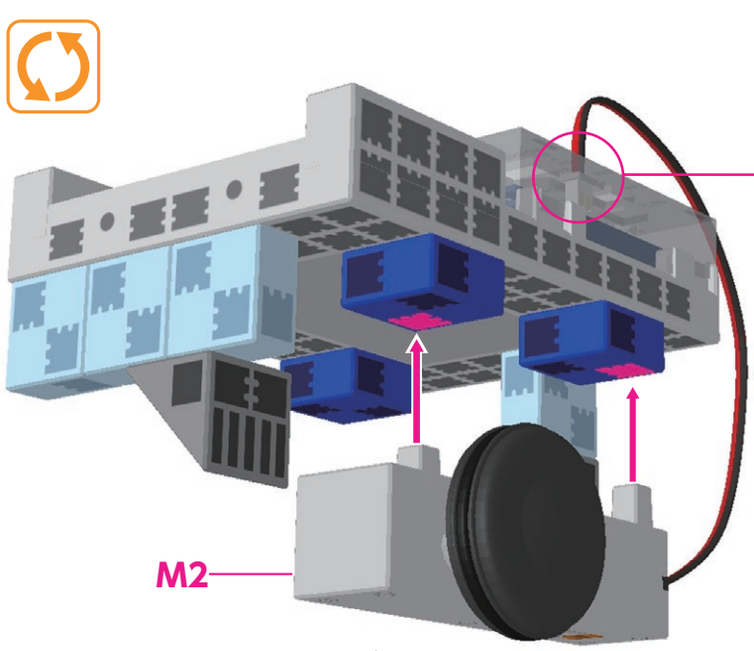
Transporter

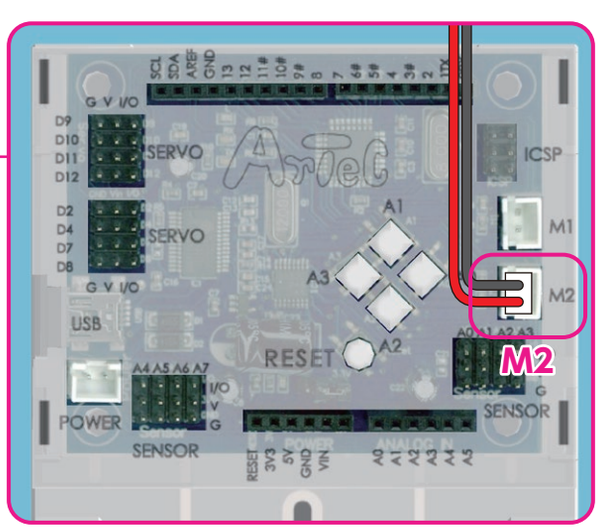
电机的组装



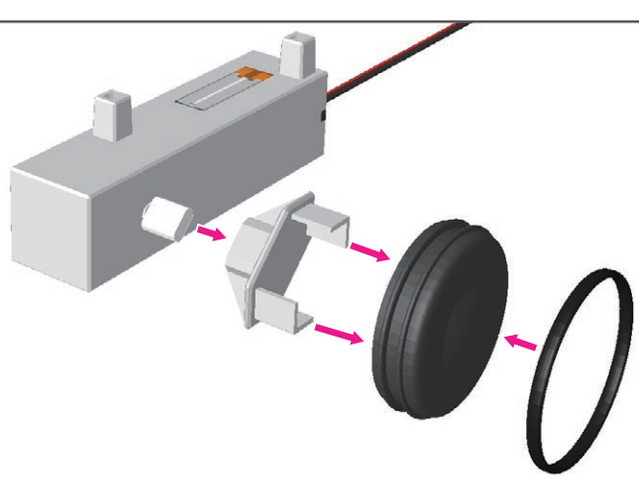


① 组装直流电机，连接至 **M2**。





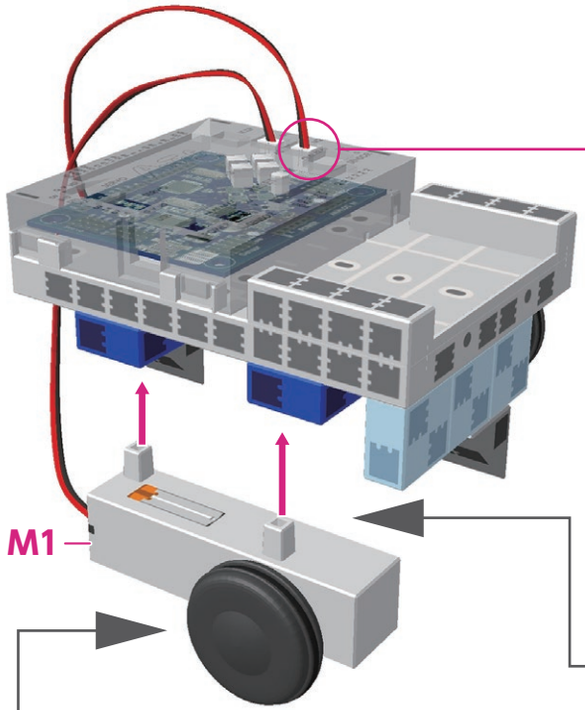
注意接口的方向！

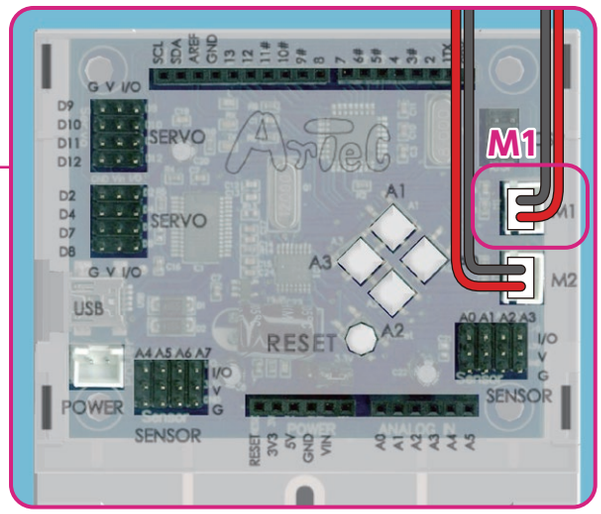


轮胎用橡胶请嵌入轮胎的沟槽内。

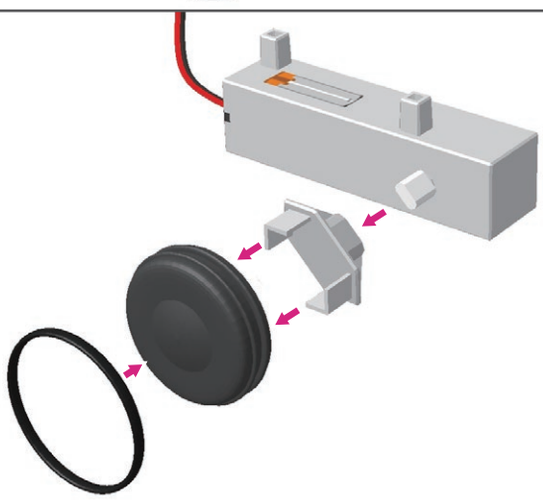
Transporter

② 组装直流电机，连接至 **M1**。

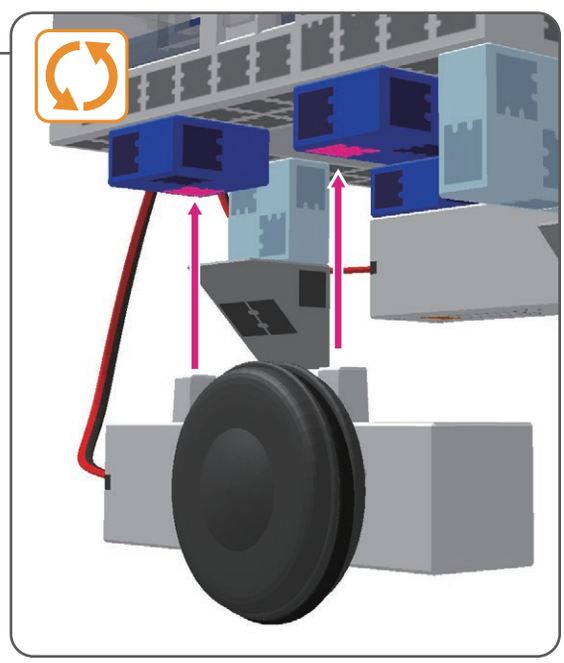




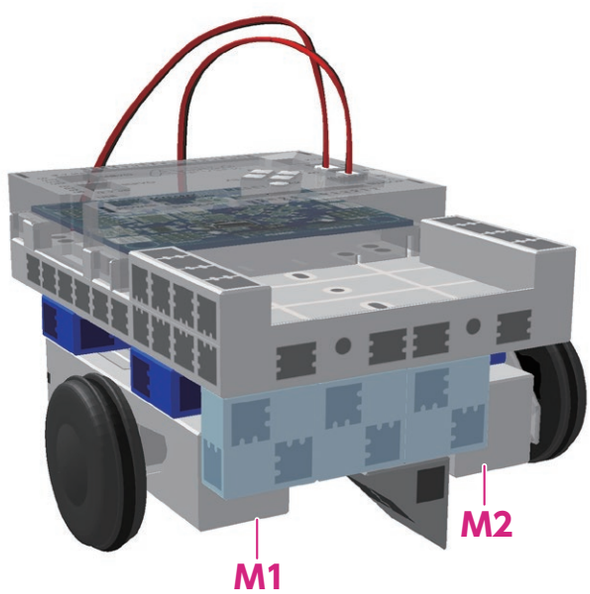
⚠ 注意接口的方向！



轮胎用橡胶请嵌入轮胎的沟槽内。

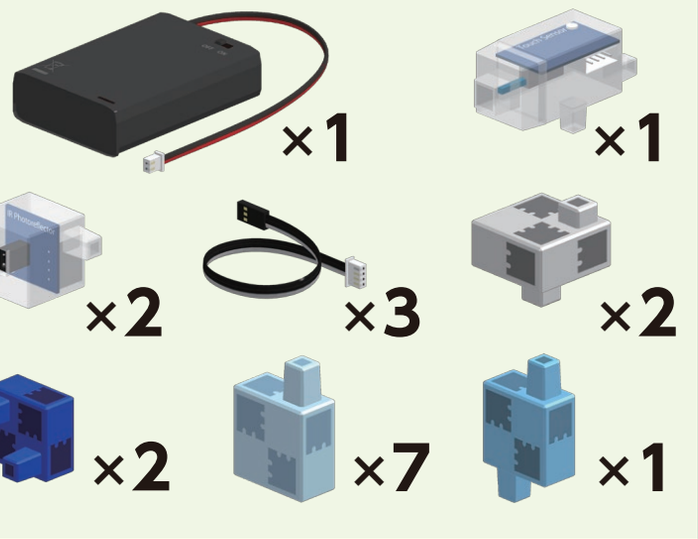


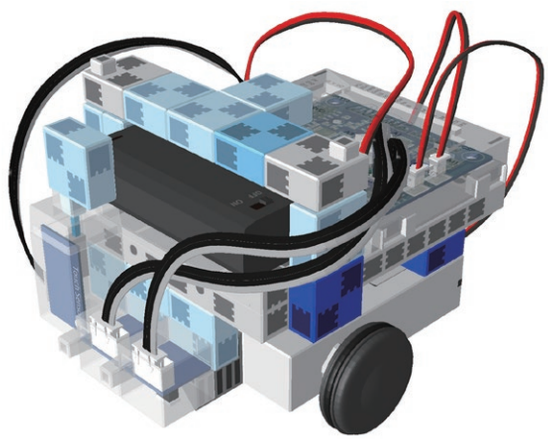
电机完成



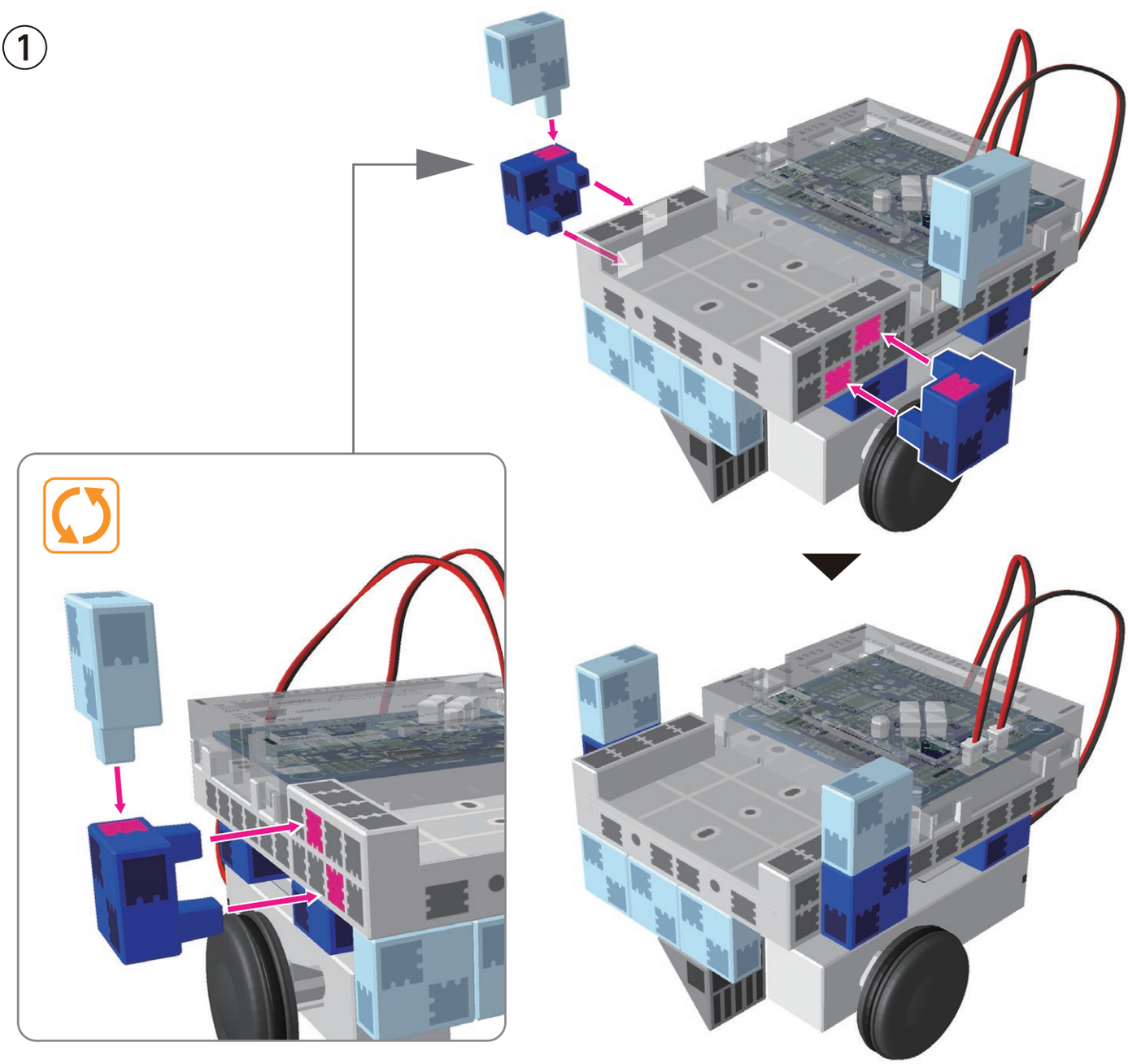
Transporter

身体（正面）的组装



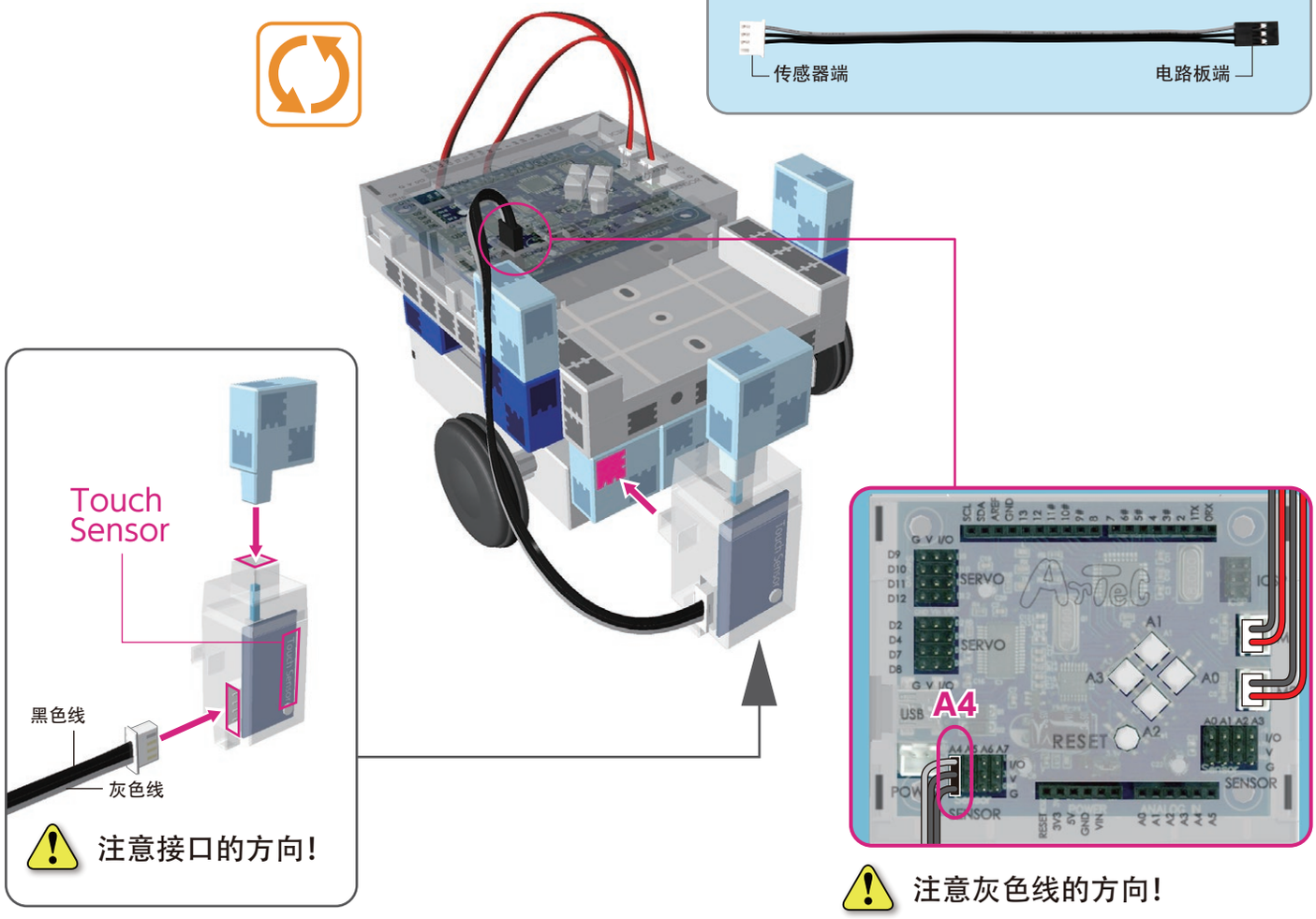


①

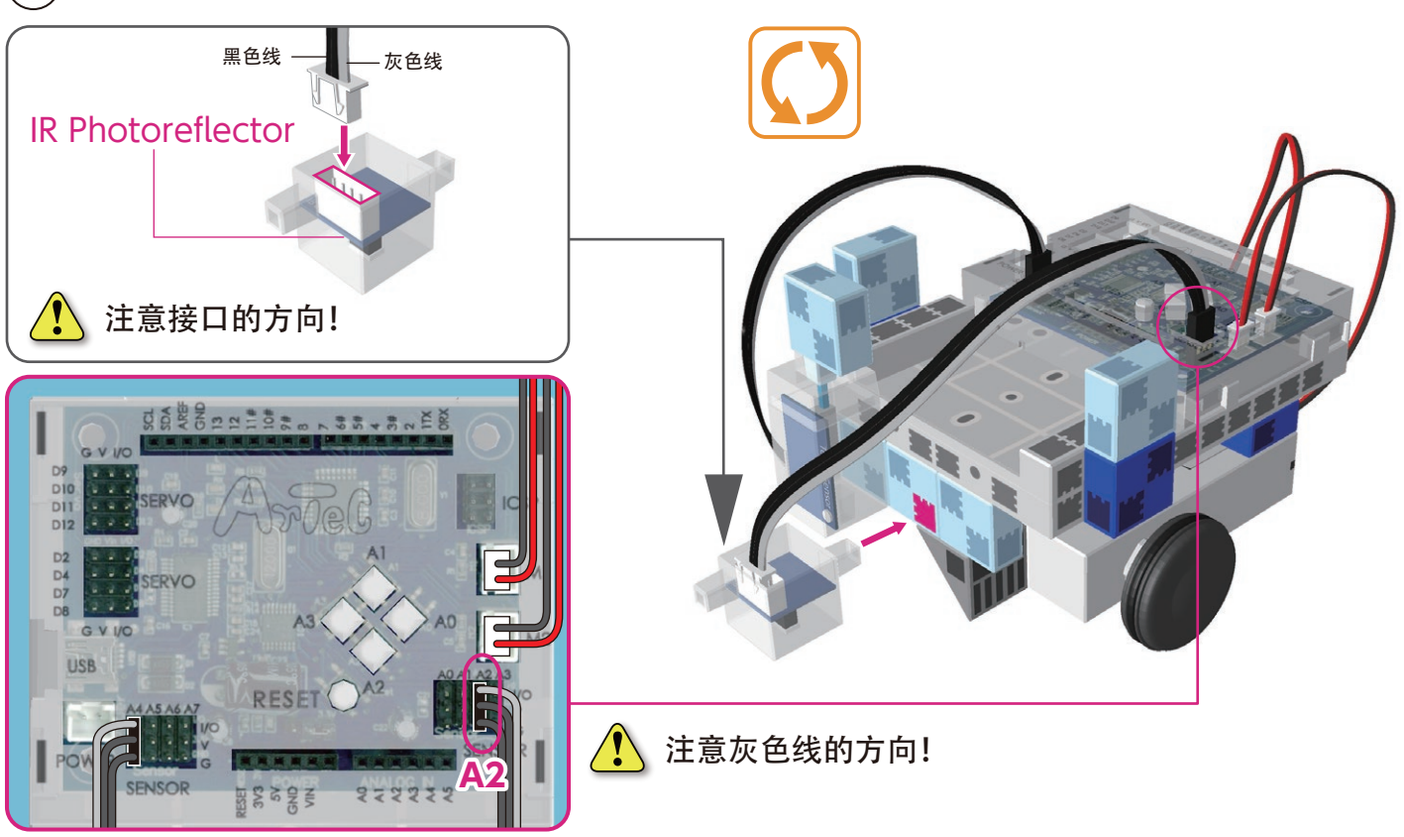


Transporter

② 将触摸传感器连接至 **A4**。

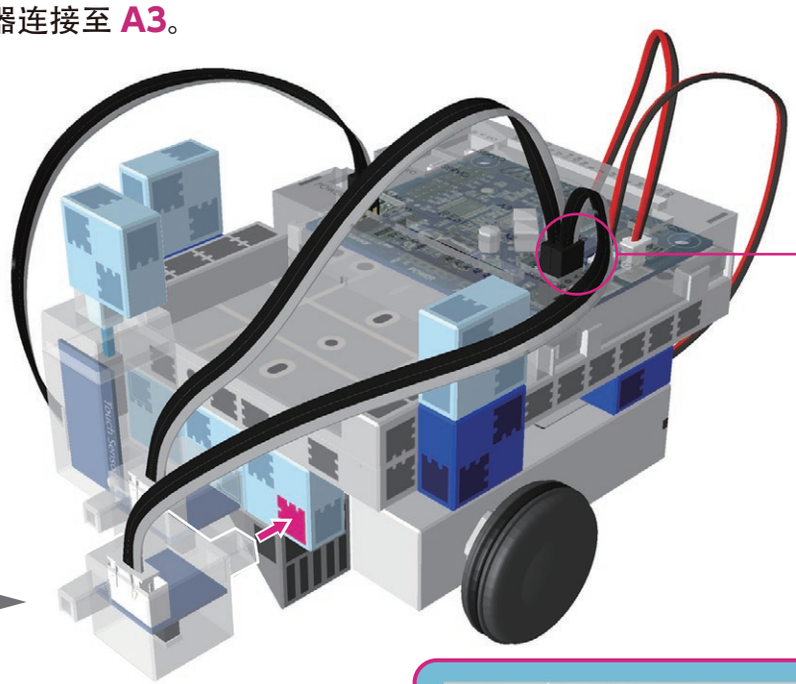


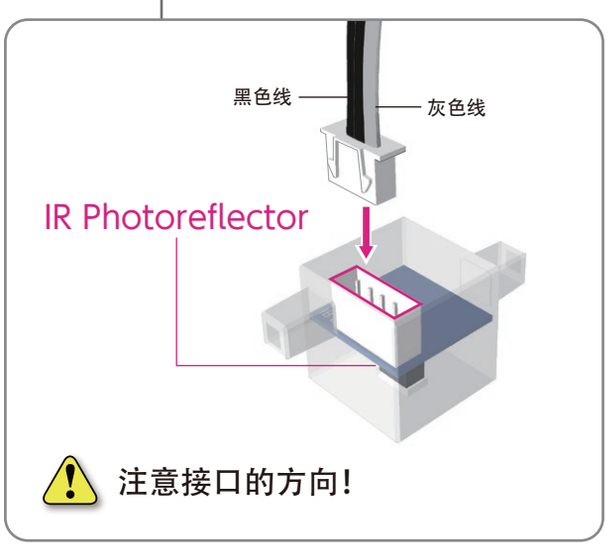
③ 将红外线反射传感器连接至 **A2**。



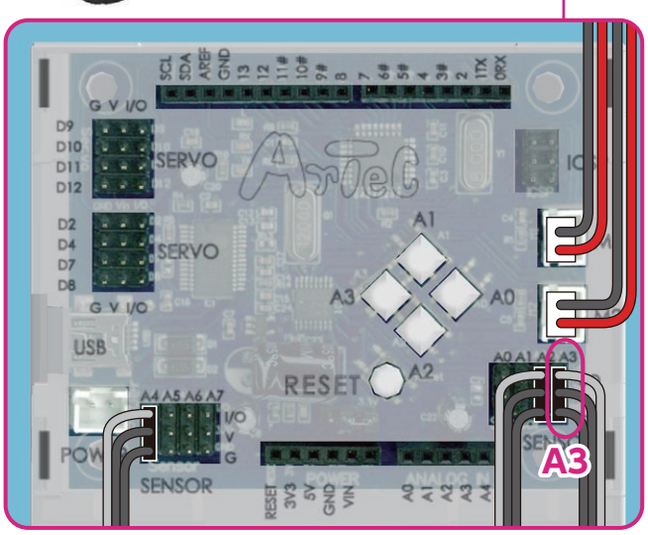
Transporter

④ 将红外线反射传感器连接至 **A3**。



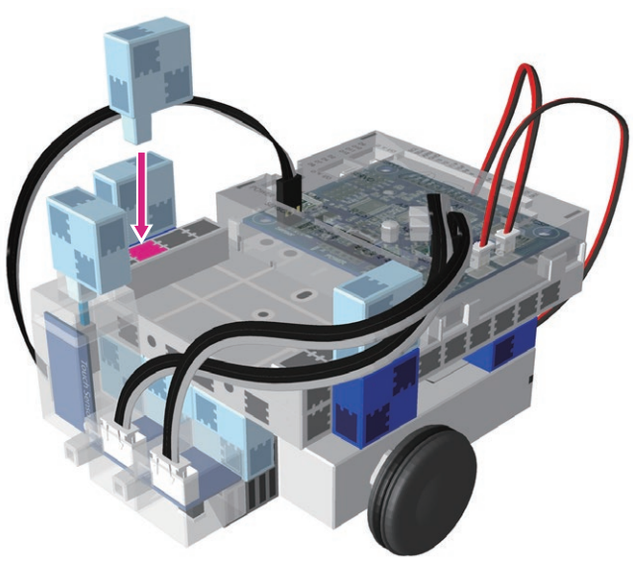


⚠ 注意接口的方向!

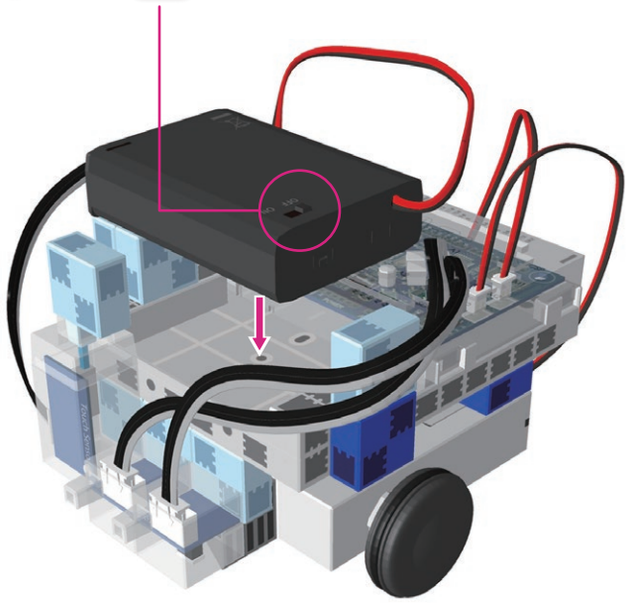


⚠ 注意灰色线的方向!

⑤

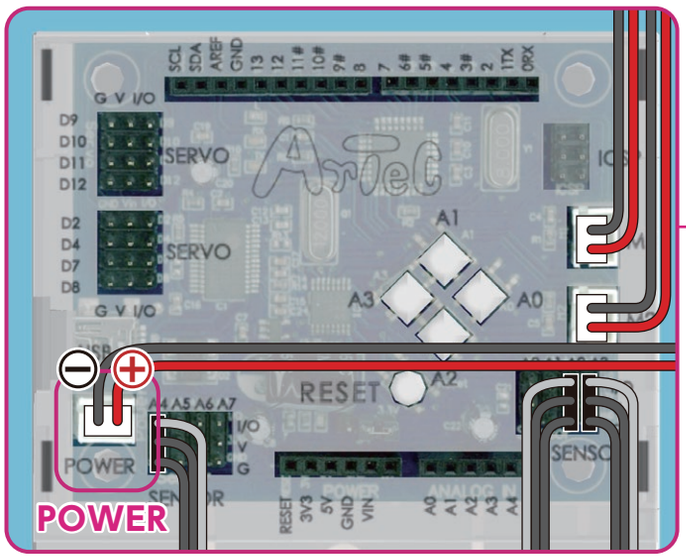


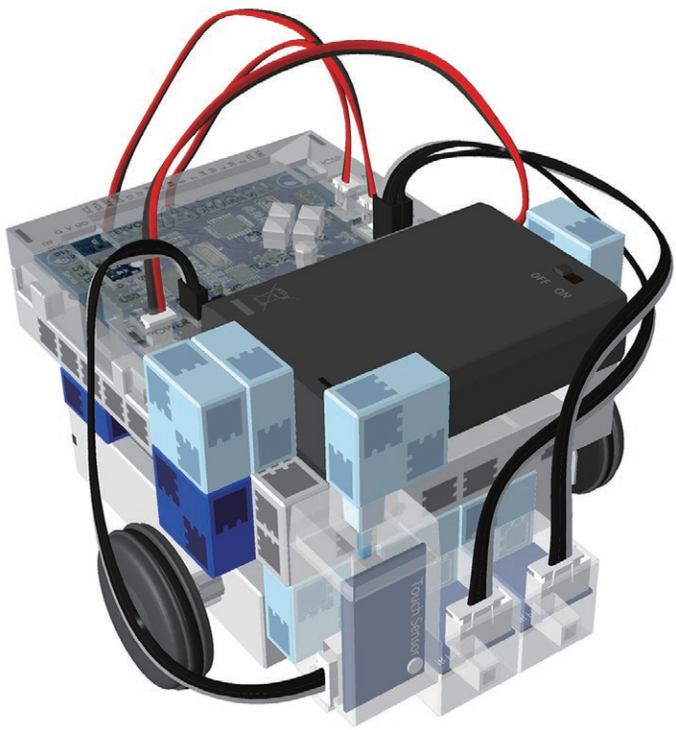
⑥ ⚠ 使电池盒的开关处于此位置。



Transporter

⑦ 电池盒的线连接至 **POWER**。

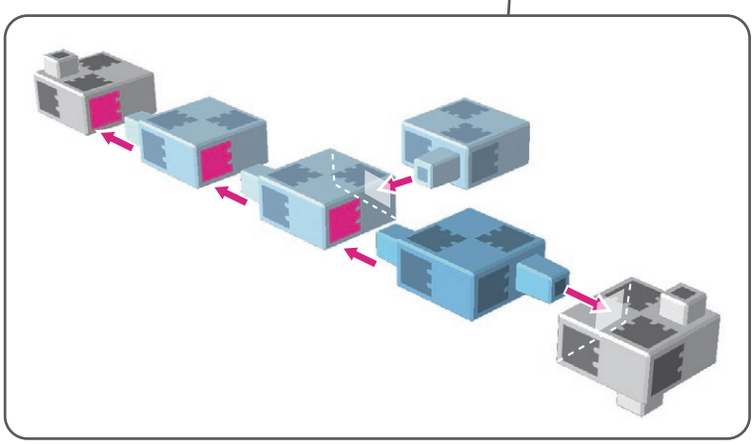


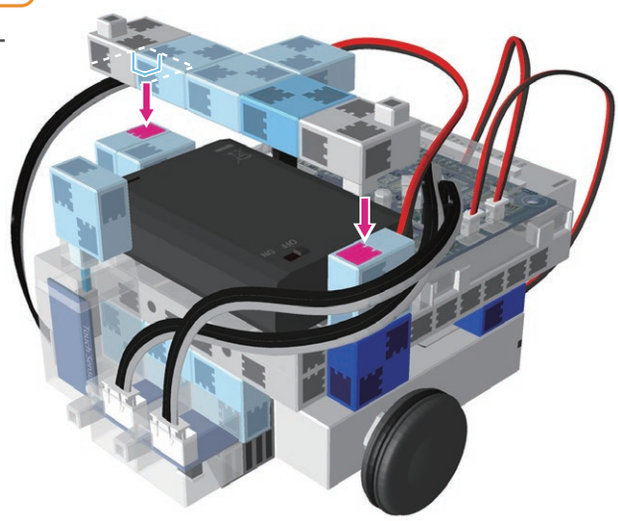


⚠ 注意接口的方向！

---

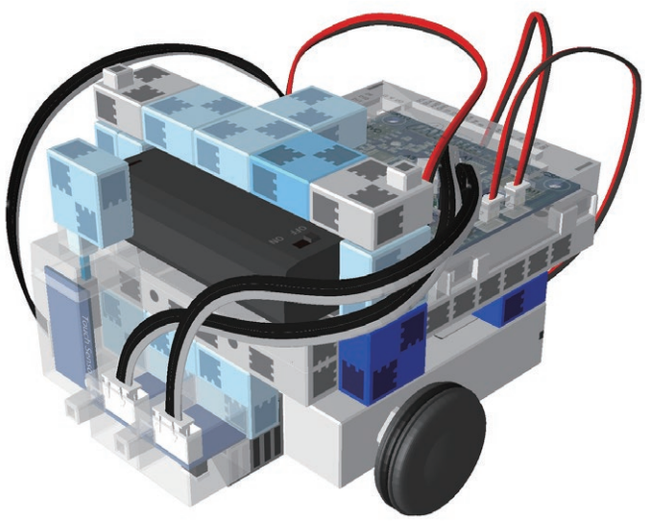
⑧





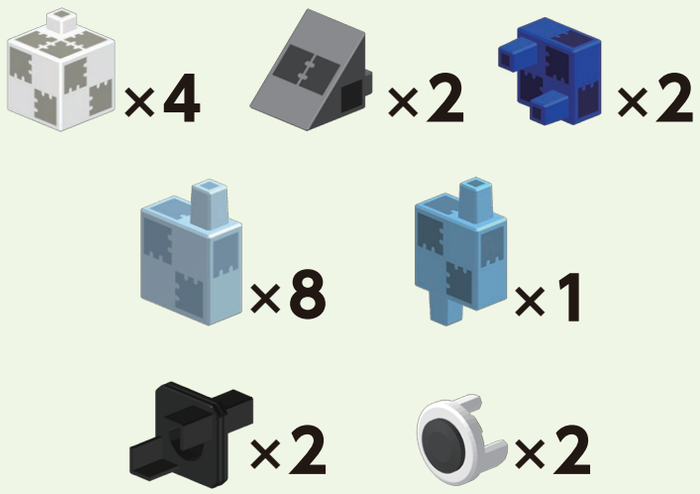
身体（正面）完成

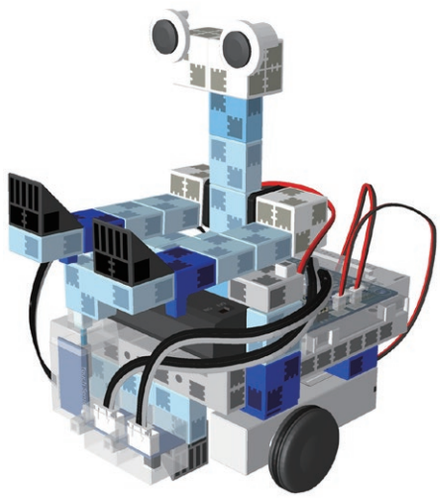
⚠ 使传感器线位于身体的侧面。



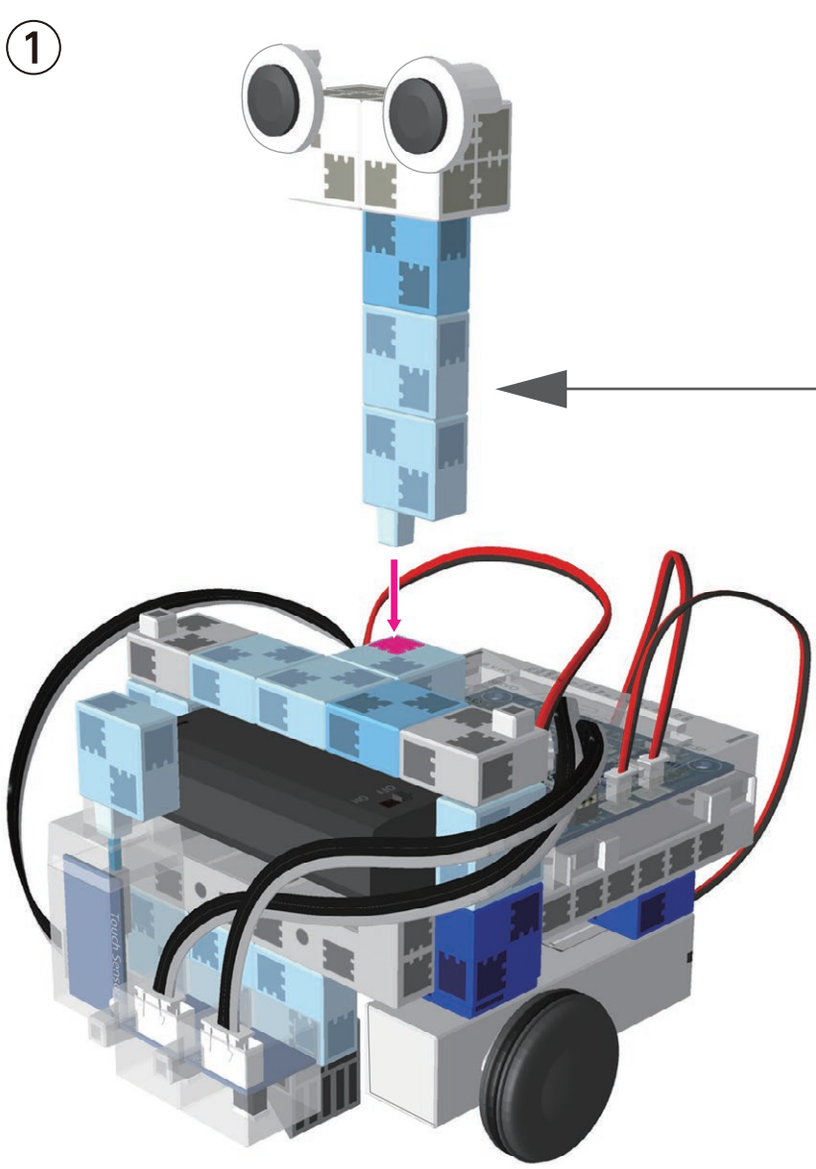
Transporter

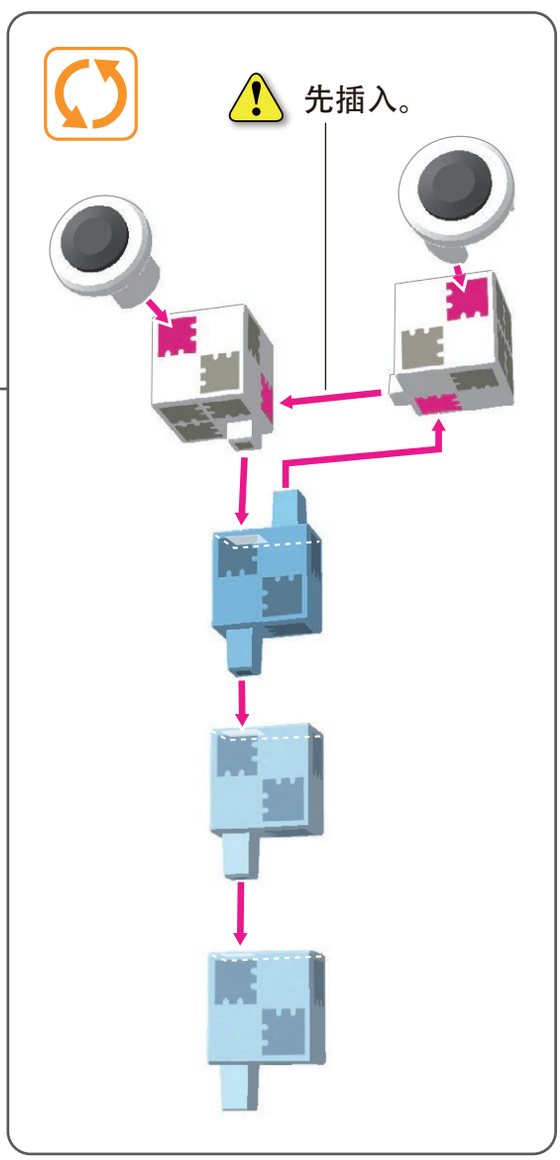
头部·手臂的组装





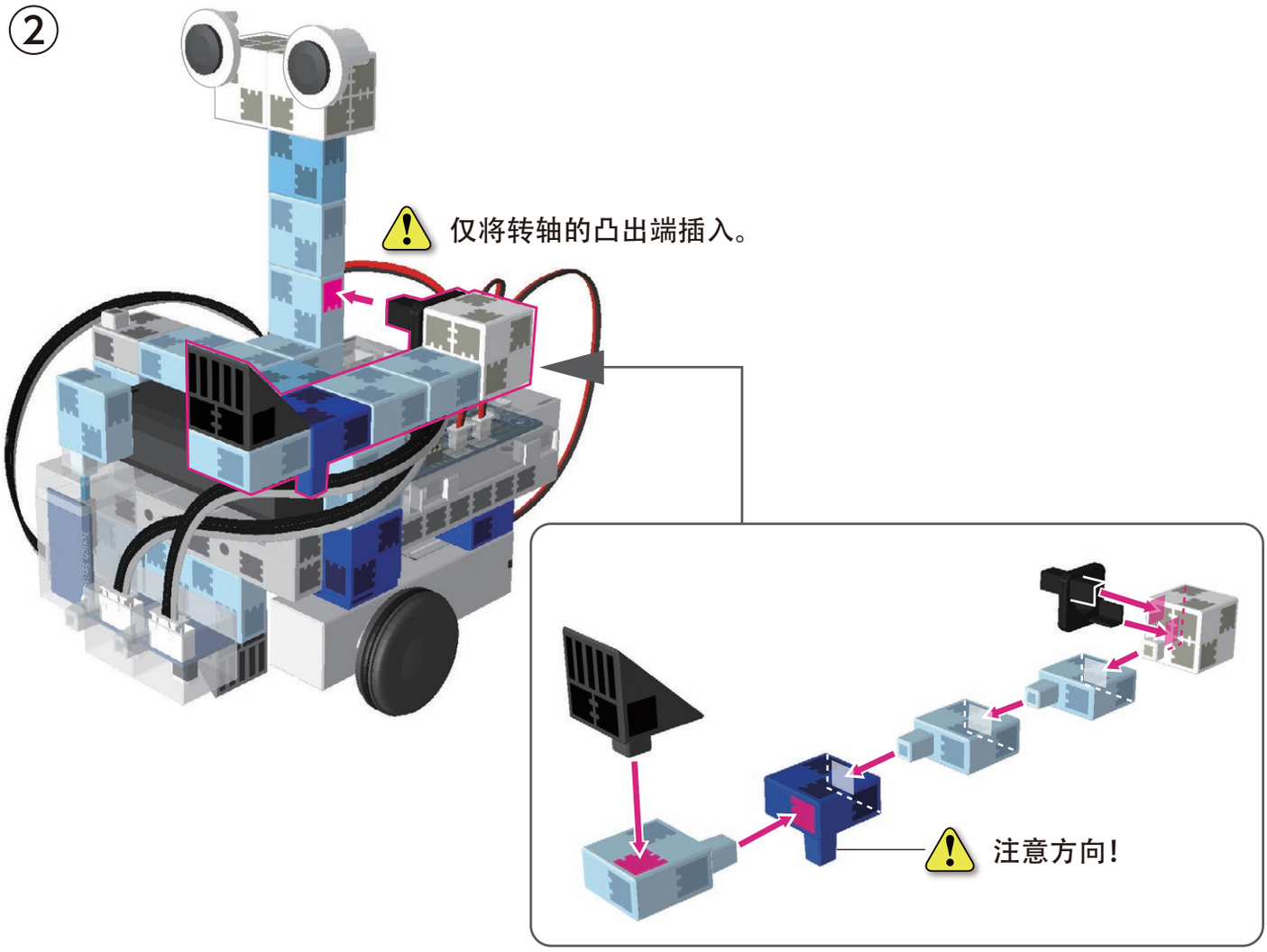
①



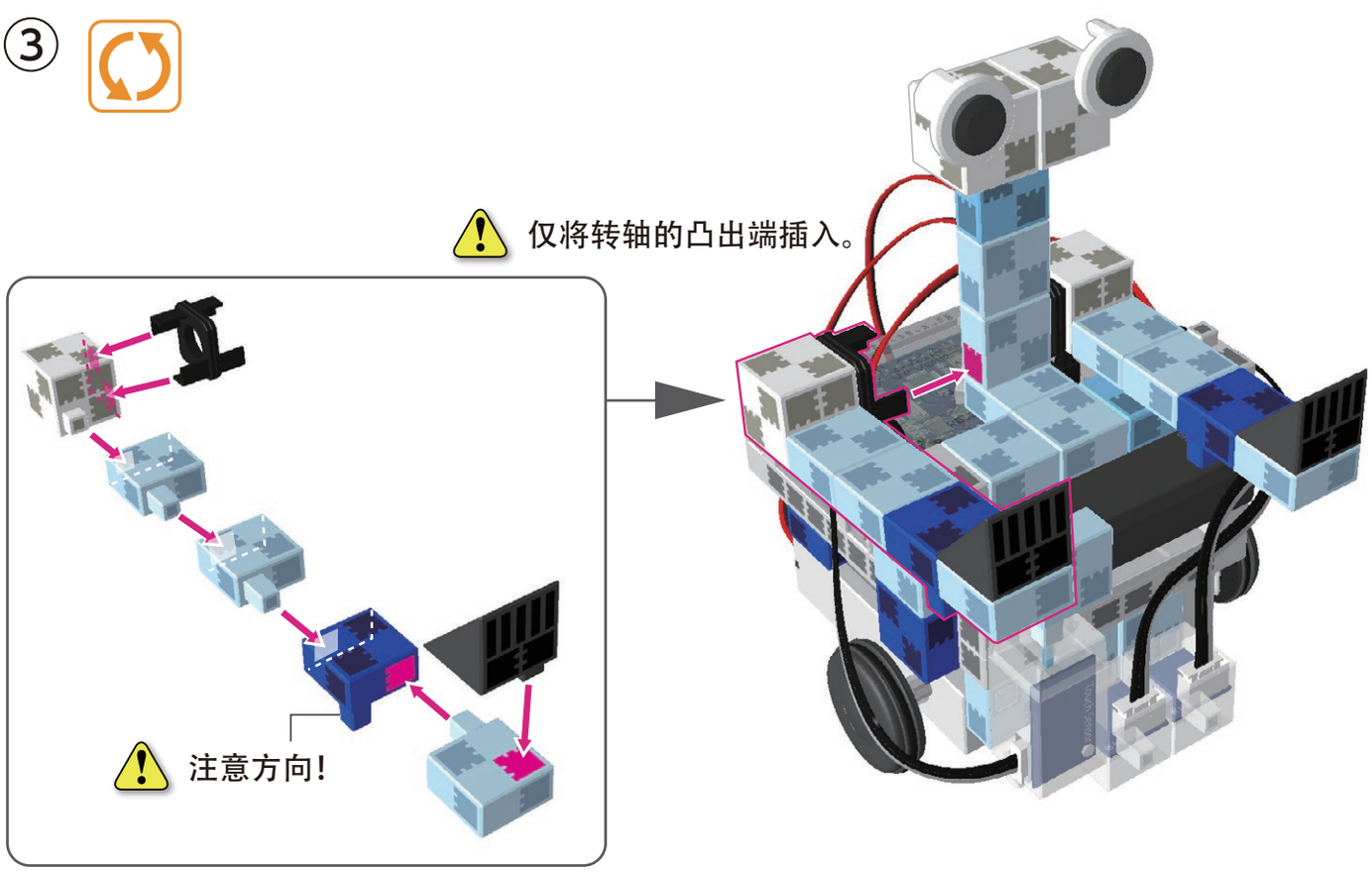


Transporter

②

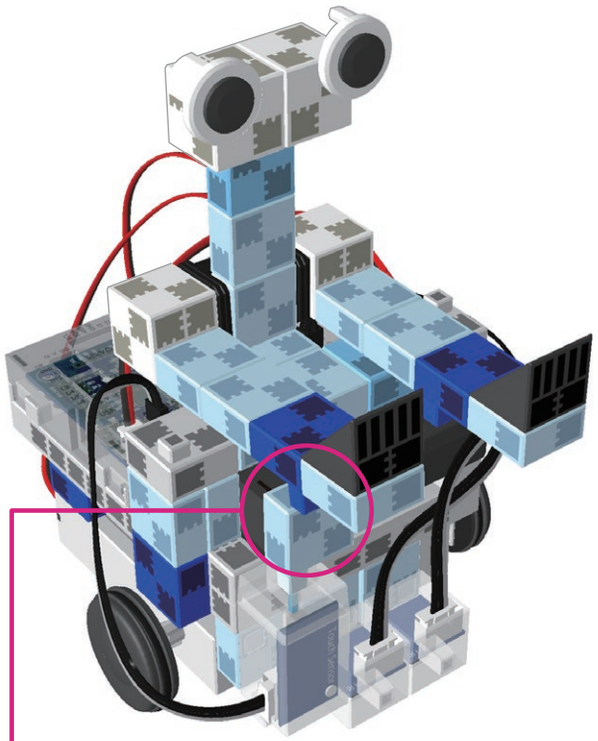


③

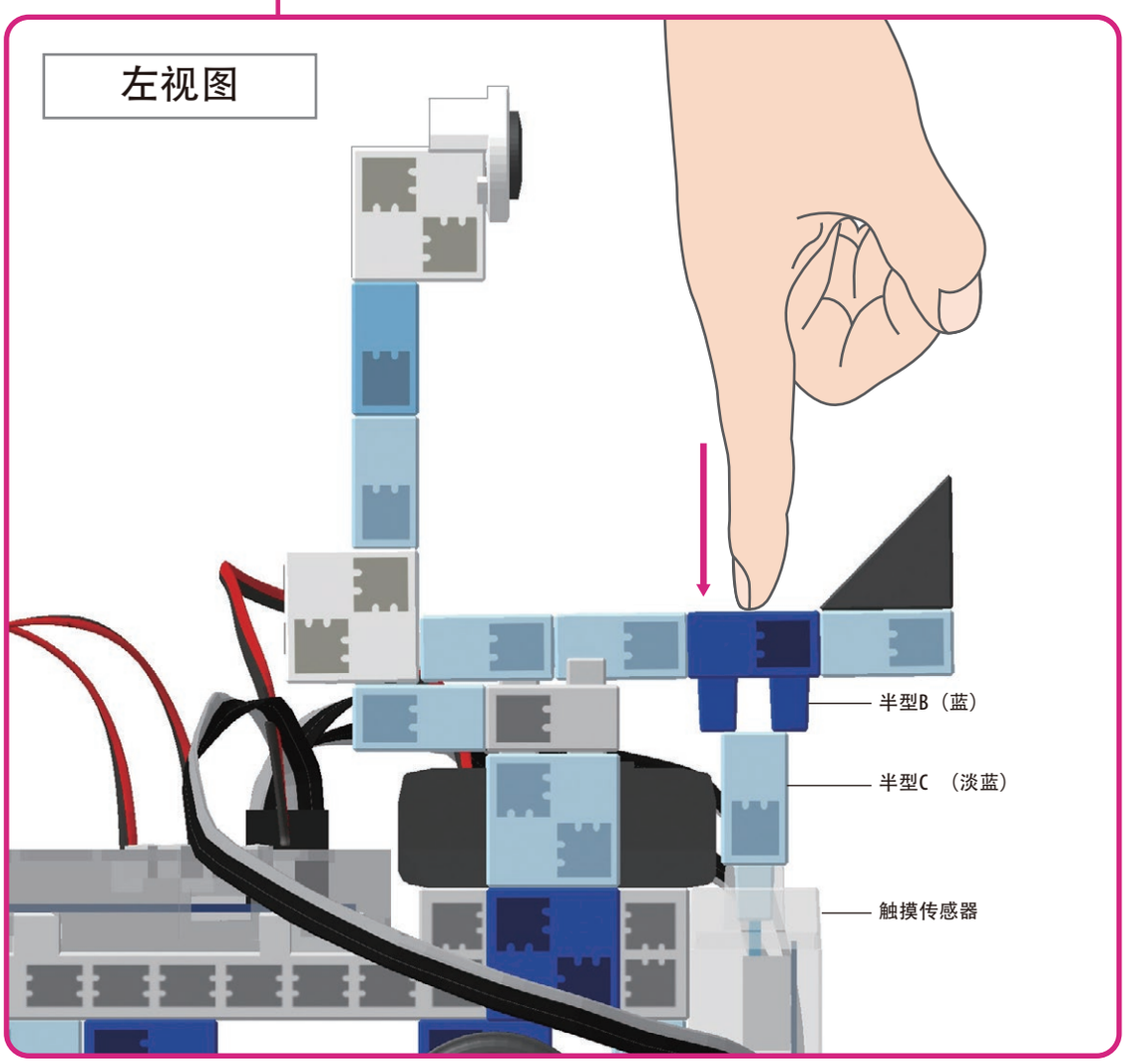


Transporter

④



左视图

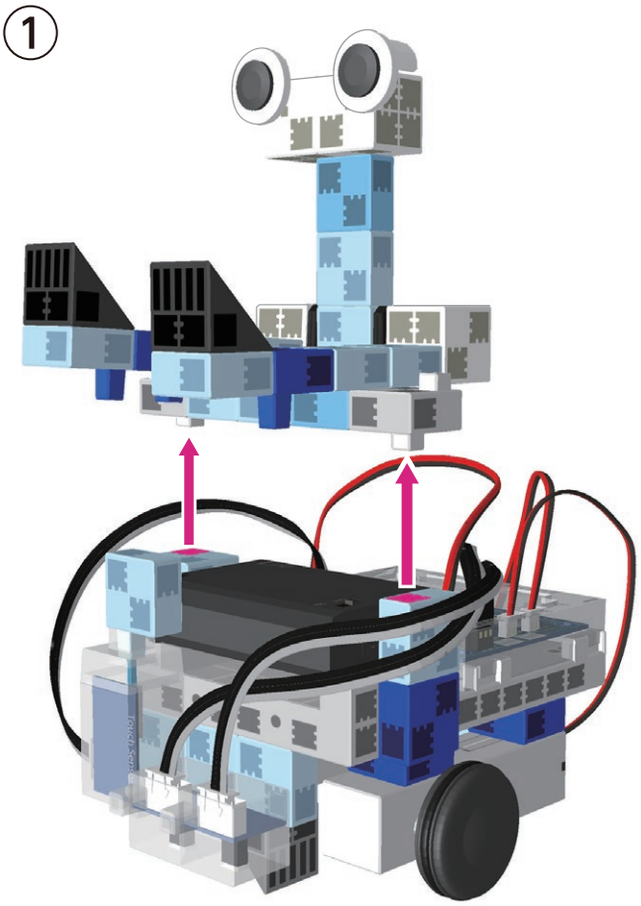


不要将半型B(蓝)的凸出端插入半型C(淡蓝)。
确认用手指按压图示位置时,半型B(蓝)的凸出端压住插入触摸传感器的半型C(淡蓝)。

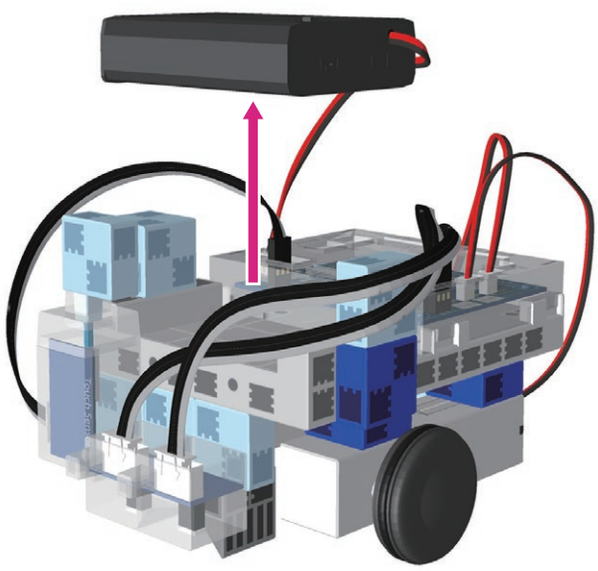
Transporter

更换电池的方法

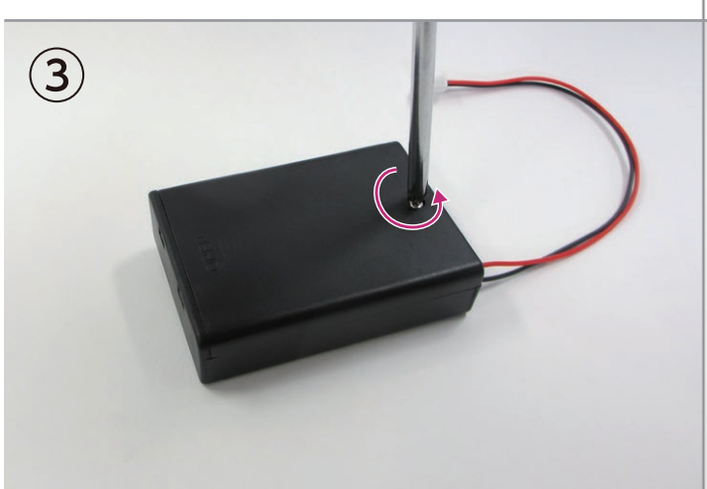
①



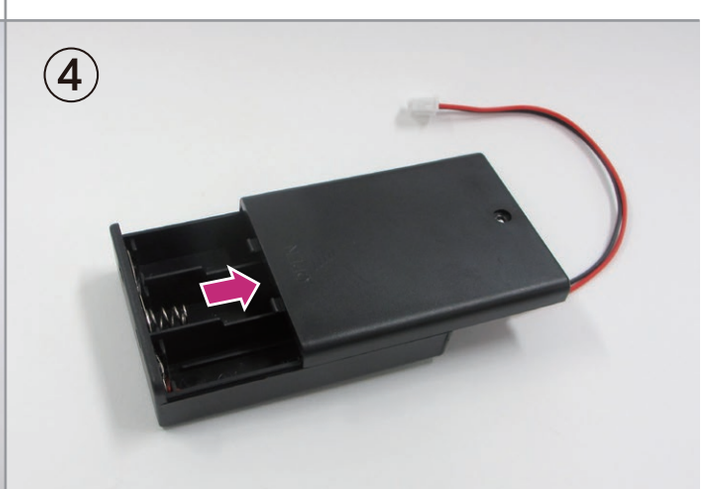
②



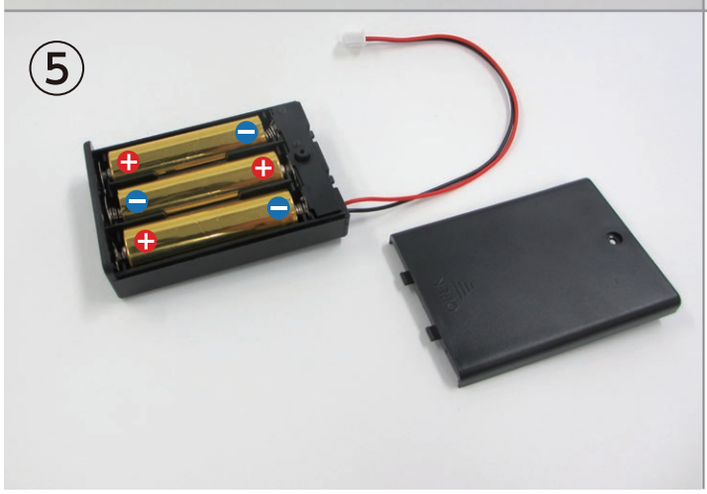
③



④



⑤



使用十字螺丝刀（规格 No. 1）。

放入电池时注意正负极方向。

放入电池后按照与打开电池盒时相反的步骤盖上电池盒。

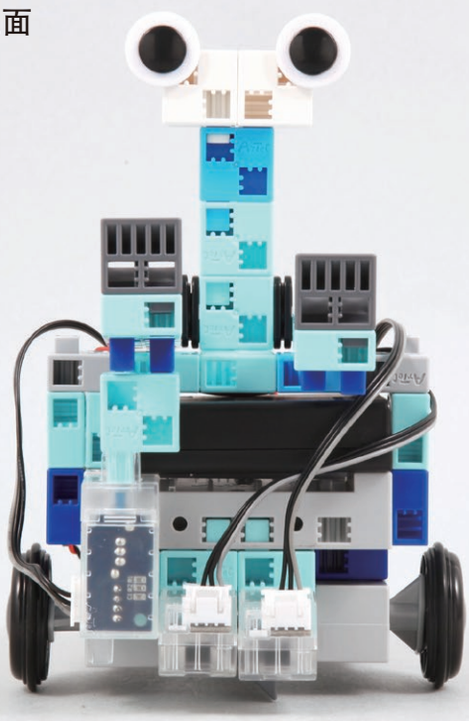
Transporter

搬运机器人完成

⚠ 如果连接线卷入电机的可动部，有可能会断线。
注意连接线的处理。

⚠ 在驱动机器人运行之前请再次确认是否已正确组装。

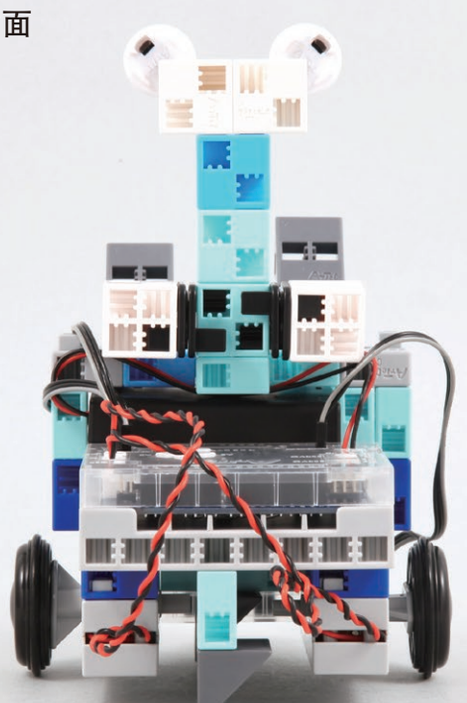
正面



左侧面



背面



右侧面



Transporter

搬运机器人的运行

按照下面网址的“Studuino 编程环境设置方法”，安装软件。

※如已下载软件请按照步骤①进行。

http://www.artec-kk.co.jp/studuino/

① 用 USB 数据线连接 Studuino 主体与电脑。
详情请参考“Studuino 编程环境使用说明书”1.3. 关于 Studuino。

② 从下列网址的 ArtecRobo 页面进入“ArtecRobo 制作范例集”，
下载程序软件“Transporter.ipd”。

http://www.artec-kk.co.jp/artecrobo/

③ 打开下载的程序文件。

④ 用程序发送按钮 向
Studuino 主体发送程序。



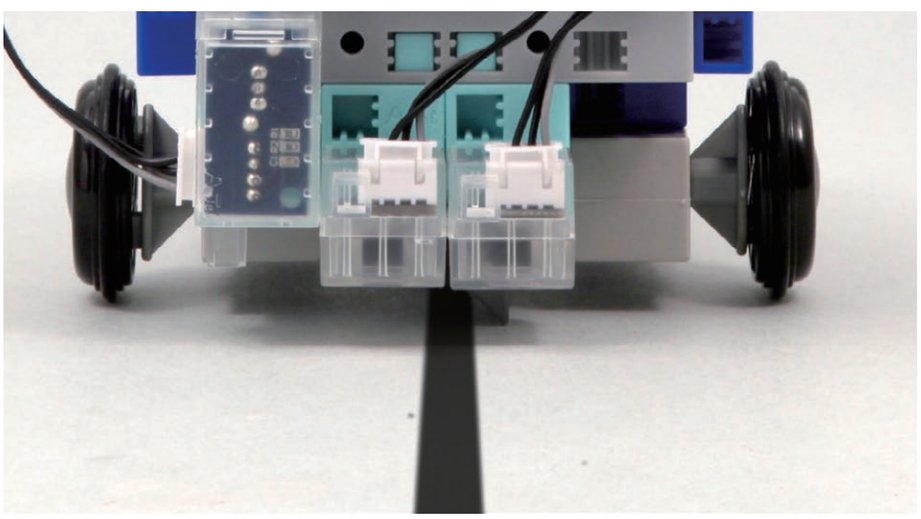
⑤ 从 Studuino 主体拔下 USB 数据线。

搬运机器人的运行

⑥ 将此说明书最后一页的专用线路用 A4 纸打印出来。

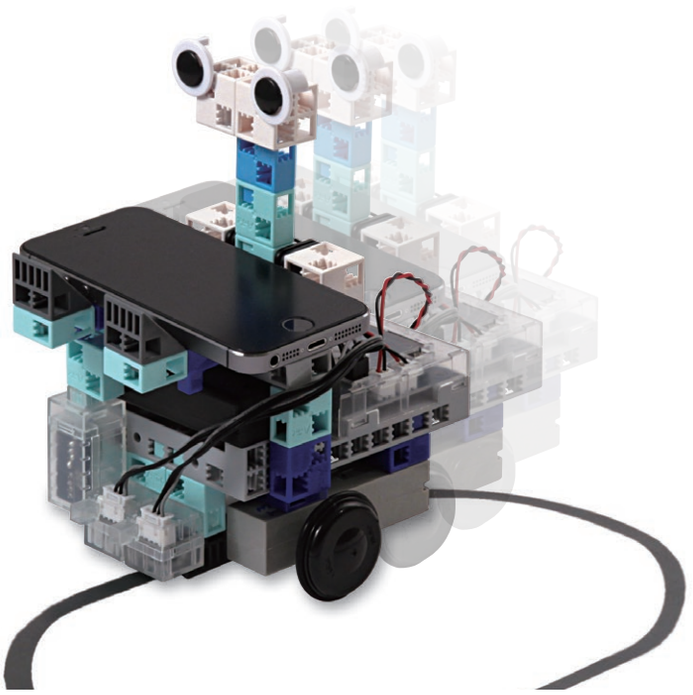
如果没有打印线路的环境或者想要制作原创线路时，请用粗的油性笔在白纸上画线。
线的粗细在 5mm 以上 10mm 以下。
太急的弯道有可能出现转弯不灵。

⑦ 放置机器人时使线路处于机器人左右的红外线反射传感器之间。



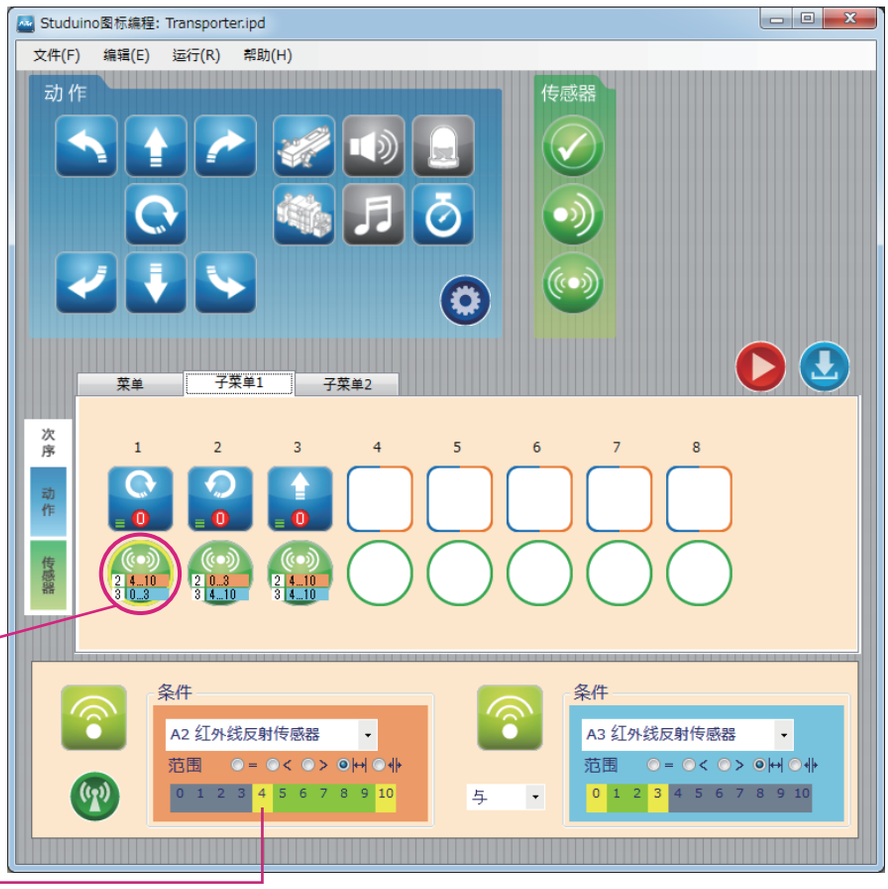
⑧ 将电池盒的开关置于 ON。

⑨ 将重量足以使触摸传感器处于 ON 状态的物品放在机器人手臂上，
机器人就会追踪线路开始行驶。



传感器值的条件设定

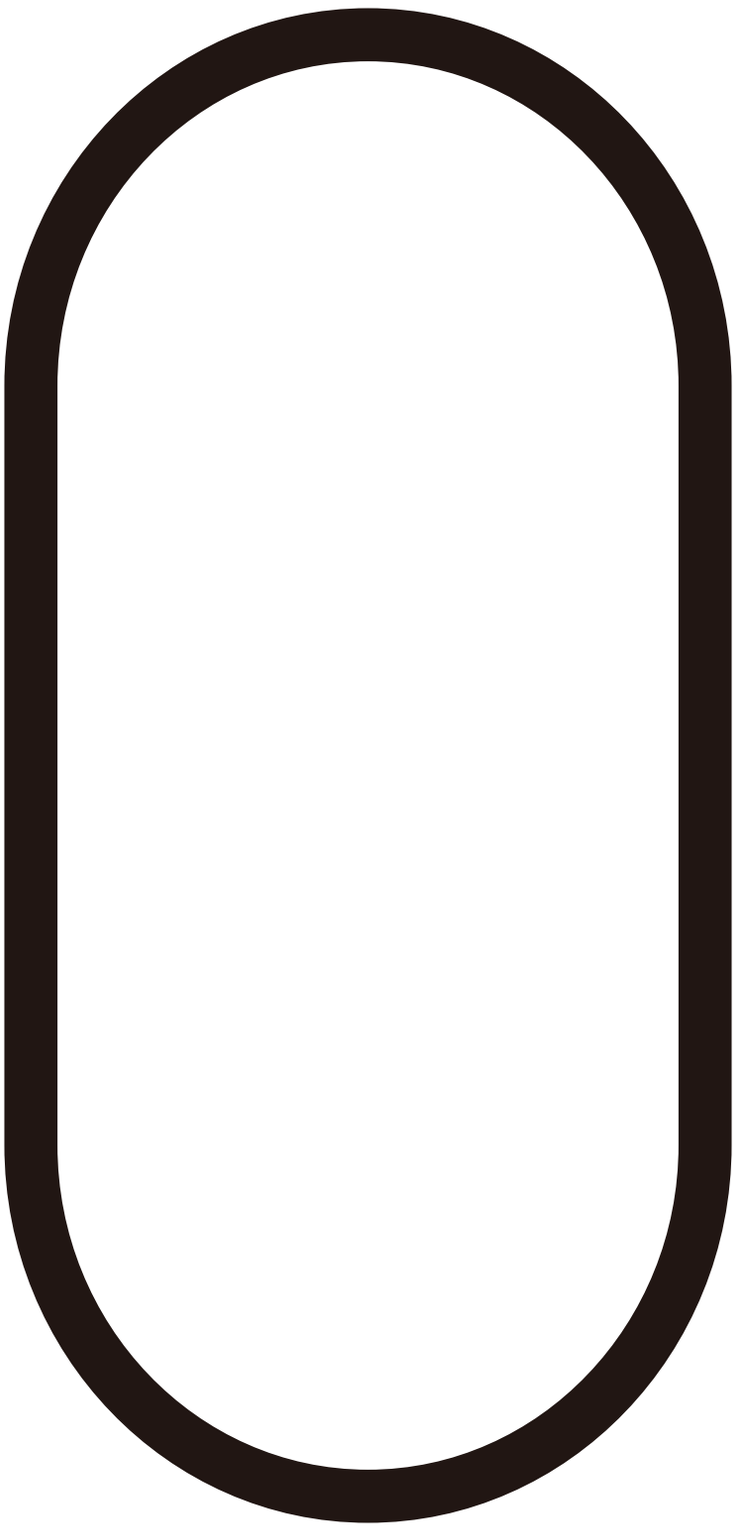
由于所下载程序的初始设置，各种传感器使用环境不同有可能出现功能不良。
此时就需要在软件内进行传感器值的条件设定。



点击子菜单 1 页面内设定的传感器的方框，在下面显示的条件框内调整设定范围。

左右拖动就可以调整设定范围。

详情请参考“Studuino 编程环境使用说明书”的 4.4. 属性区 • 传感器条件图标。



搬运机器人专用线路