

Connexion du X4

Tous le câblage des commandes des servomoteurs et de la batterie doit passer au travers du grand trou à l'avant de la base du X4. Cinq attaches câble de 80mm sont fournis pour permettre de fixer les câbles des servomoteurs pour fournir une solution soignée.

Le contrôleur du X4 doit être connecté comme à la page 4 Photo 6 (la recherche de l'arrière), comme suit:

1. Recherchez les conducteurs des deux servomoteurs du côté droit de la X4 et insérez leurs connecteurs de l'entête avec la mention "RH SVS".
Note : Le fil jaune du servomoteur doit être aligné sur la tête de la broche marquée "YEL" (jaune vers la droite).
2. Recherchez les conducteurs des deux servomoteurs du côté gauche de la X4 et insérez leurs connecteurs sur l'en-tête la mention "LH SVS".
Note : Le fil jaune du servomoteur doit être aligné sur la tête de la broche marquée "YEL" (jaune vers la droite).

Autres contrôleur de connexion

Il est au-delà du champ d'application de ces instructions afin d'examiner la connexion et l'opération pour tous les systèmes de traitement disponibles. Toutefois, en prenant la OOPic-R par exemple les deux séries de servomoteur-conduit (à gauche et à droite de route) doit être connectée à la broche servomoteur-têtes (IO) est disponible sur ce forum et de la OOPic-R à bord de servomoteur-régulateur 5V doit être activée.

L'entraînement est contrôlé en fournissant une position au servomoteur, et au deux servomoteurs de chaque côté, que la position soit positive ou négative de la position centrale pour l'avant et l'arrière ou la désactivation pour mettre les servomoteurs à l'arrêt.

Il convient de noter que des dommages aux servomoteurs peuvent résulter si les servomoteurs d'un même côté sont entraînés dans des directions opposées. '

Opération X4

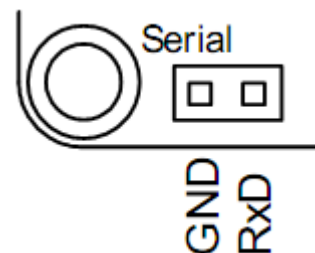
Insérez le connecteur "POWER IN" de la batterie sur le contrôleur du X4 (" Power "sur le OOPic-R).

X4 Controller : Après 5 secondes, le X4 va vers l'avant jusqu'à ce qu'il rencontre un obstacle (les obstacles qui ne reflètent pas les infrarouges ne seront pas détectés), là il s'arrêtera, il fera une marche arrière (2 secondes), tournera dans la direction opposée (1 seconde) et continuera à avancer, une fois de plus. Ce processus se poursuivra jusqu'à ce que la batterie soit déconnectée.

X4 Controller sérielle

Le contrôleur X4 est équipé de deux connecteurs à broches mention «série», qui est indiqué comme suit:

Cette interface peut être utilisée pour contrôler les sorties des servomoteurs et activer/désactiver un certain nombre de caractéristiques à partir d'une carte contrôleur connecté comme le OOPic, OOPic II, OOPic-R, le BASIC Stamp, etc... BX24 ou tout autre



carte avec un contrôleur I/O avec sorties séries capable d'inverser la ligne TTL (normalement: bas à 0V et Haut à 5V pour les bits de données) et la sortie série configuré pour le protocole suivant:

9600 baud (bps)

8 Data bits

1 Stop Bit

No Parity

No handshaking (si configurable)

Une fois connecté, le contrôleur X4 entrera un mode de contrôle une secondes après que la batterie a été connectée.

CONSEIL : La plupart des cartes contrôleurs ont des sorties série pour des LCD, c'est une méthode idéale pour de la commander du contrôleur X4.

Un simple langage de commande lisible par l'homme est utilisé pour contrôler le X4, qui consiste en un caractère de contrôle suivie par une valeur décimale de zéro 0 à 9.

Les commandes supportées sont les suivantes:

Fn	Avancer à la vitesse n
Bn	Marche arrière à la vitesse n
Rn	Tourner à droite à la vitesse n
Ln	Tourner à gauche à la vitesse n
S0	Stop
C0	Éteint les capteurs d'obstacles
C1	Allumer les capteurs d'obstacles
Tx	Tourner un certain temps après un choc
Px	Marche arrière un certain temps après un choc

n = 1 à 9 c'est-à-dire la vitesse F5, avance à la vitesse 5. Une valeur de 9 est la vitesse maximale.
x = 1 à 9 secondes c'est-à-dire T2, règle à 2 secondes la rotation après un choc. Les paramètres par défaut sont T1 et P2.

Toutes les commandes doivent être en majuscules, les minuscules seront ignorées.

C0/C1: Le détecteur de choc a une valeur par défaut qui est 'C1' ou activé, ce qui signifie que si un obstacle est détecté, le X4 s'arrêtera-reculera-fera un demi tour à la valeur de vitesse courante, s'arrêtera et d'attendra une nouvelle commande.

Une valeur de 'C0' ou désactivé implique qu'un autre moyen de détection de choc doivent être employées, sinon le X4 va crasher dans tout obstacle sur son chemin.

Chargeur de connexion ...

Pour connecter le pack au chargeur, d'abord sélectionner l'adaptateur de charge avec une tête contenant les 2 petites broches et les insérer sur le connecteur avec deux trous de la batterie.

Insérez le chargeur dans une prise de courant (adaptateur secteur fourni pour l'Euro), et l'indicateur 'Power' s'allume. Branchez la batterie sur le chargeur de batterie au plomb durant 10 à 12 heures.

Note: Le chargeur peut être laissé en charge sur le pack, sans dommage, mais ce n'est pas recommandé.

Fixation du block batterie

Il ya deux types différents de block batterie comme suit:

DS-X4 : Le block de batterie de 7,2V NiMH est attaché sous la base avec deux attaches câbles noirs de 200mm comme illustré sur la figure 3 à la page 7, les pointillés montrent quels trous sont utilisé pour les attaches câble.

DS-X4L : Le conteneur de pile AA doit être fixé sur le dessus de la base en utilisant les bandes velcro fournies.

Utiliser 6 batteries rechargeables NiMH de type AA(R6) (R6P, LR6).

Ne pas utiliser des piles alcaline car la tension plus élevée peut endommager les servomoteurs.