

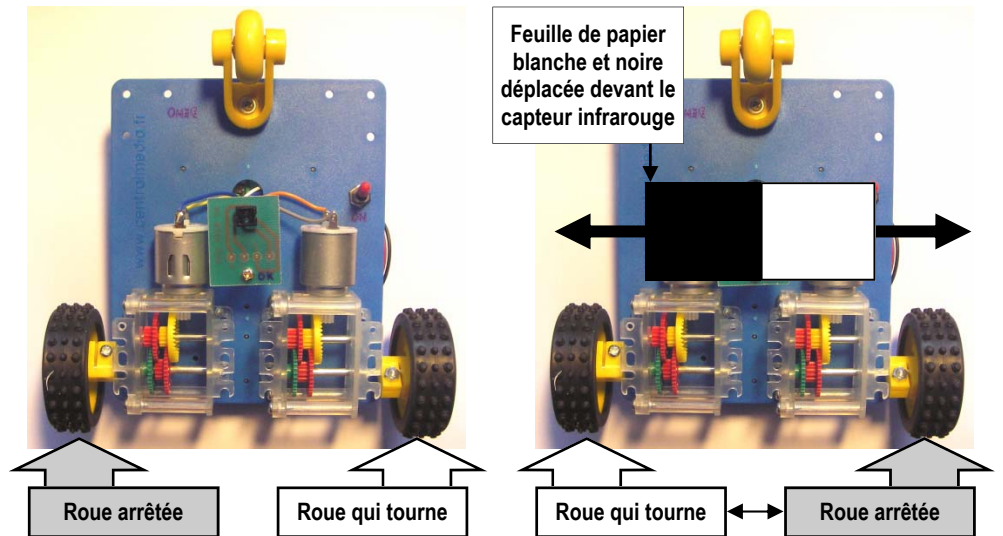
1. Vérification des piles :

Vérifier le sens d'implantation des 2 piles (position + / -)
Vérifier l'état des piles : des piles usagées ne permettent pas aux 2 moteurs de fonctionner.



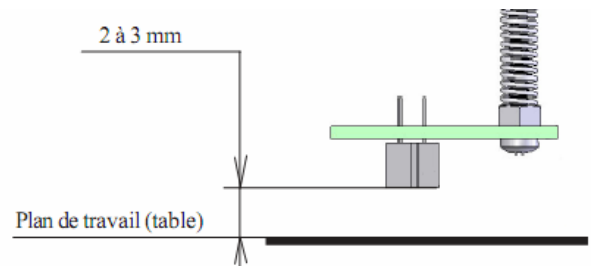
2. Vérification du fonctionnement du robot :

Tenir le robot en l'air et le mettre en marche à l'aide de l'interrupteur.
L'un des moteurs doit tourner et l'autre doit être arrêté.
En déplaçant un morceau de papier à moitié blanc et à moitié noir devant le capteur infrarouge, les roues doivent tourner alternativement suivant la couleur présente devant le capteur.



3. Vérification de la hauteur du capteur infrarouge par rapport au support sur lequel le robot doit se déplacer :

Vérifier que le capteur infrarouge se trouve à une hauteur voisine de 2 à 3 mm comme indiqué sur le schéma ci-contre.



4. Vérification de la piste :

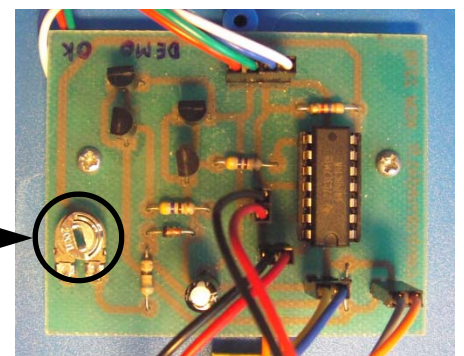
La piste doit être bien noire sur un fond bien blanc.
La largeur de la piste doit être d'environ 10 mm.
La piste ne doit pas comporter de courbes trop serrées.



5. Vérification du réglage de la résistance ajustable :

Le réglage a été réalisé par le professeur au collège.
En cas de problème, il est possible de procéder à un nouveau réglage (voir page 49 et 50 dans la documentation Central Media accessible sur le site du collège (Rubriques "Ressources pédagogiques", puis "Technologie", puis "Projets" et pour terminer "Robot suiveur de ligne").

Remarque : utiliser un petit tournevis plat et procéder par étapes successives.



Remarque :

Il arrive que le manque de jeu au niveau des motoréducteurs empêche les moteurs, les pignons et les roues de tourner normalement, en quel cas il faut démonter les motoréducteurs et desserrer les vis de fixation pour permettre un jeu plus conséquent.

NOM : Classe :
Prénom :

Vérifications en cas de panne.

TECHNOLOGIE

M^r BRUSCHI - COLLEGE ANNE FRANK

PROJET
Robot suiveur de ligne

N°