

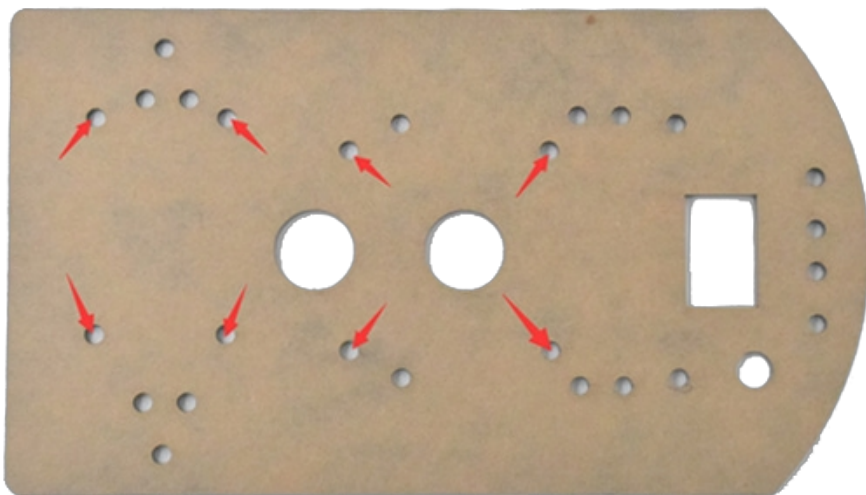
VOITURE ROBOTISÉE AVEC CAMÉRA ESP32



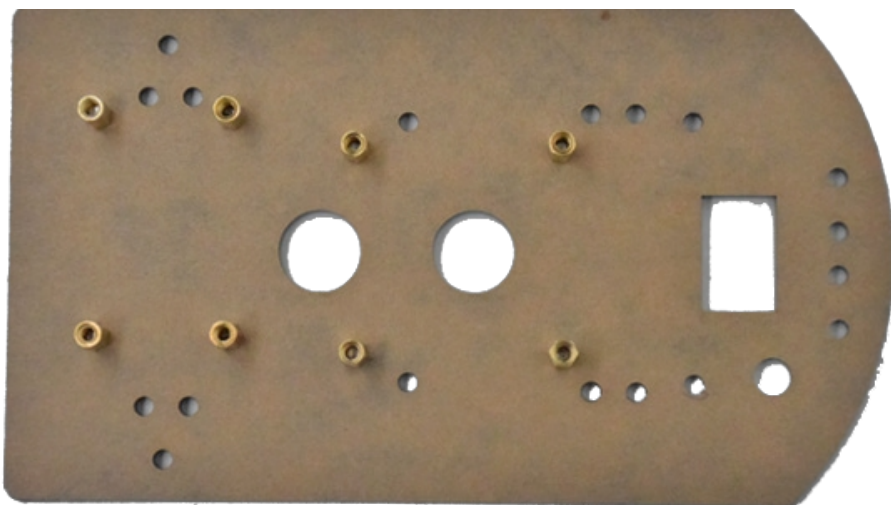
INSTRUCTIONS DE MONTAGE

REMARQUE : AVANT DE COMMENCER LE MONTAGE DE LA VOITURE ROBOT, RETIREZ LE FILM DE PROTECTION DE LA BASE.

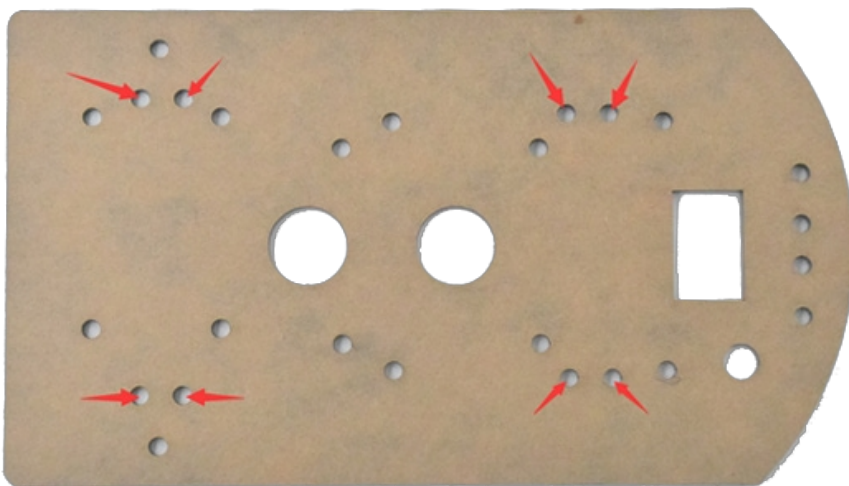
1. Matériel : base de la voiture, 8 entretoises métalliques M3X10, 8 vis M3X8.



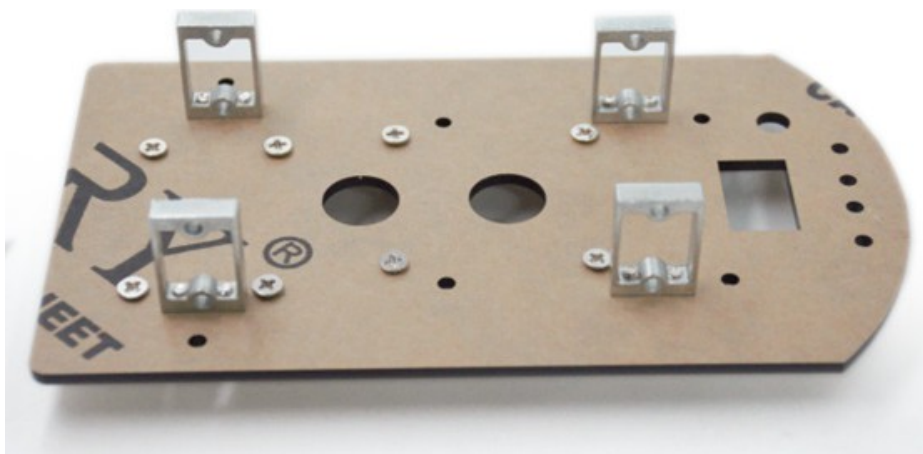
Prenez les 8 entretoises métalliques et fixez-les à la base à l'aide des 8 vis M3X8 dans les trous indiqués sur l'image ci-dessus.



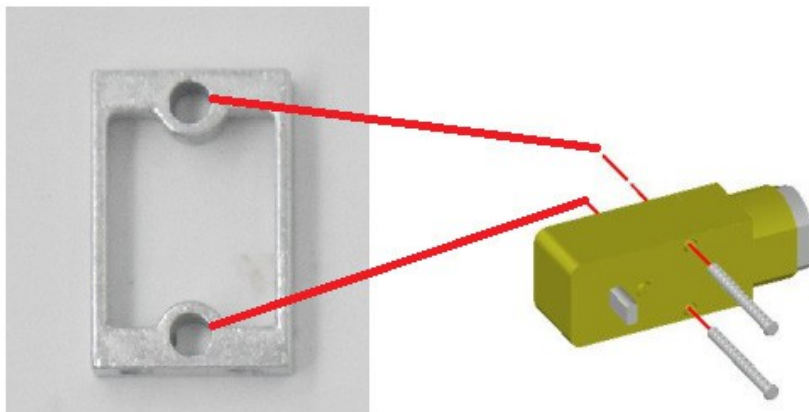
Une fois la fixation terminée, le résultat obtenu est illustré dans l'image ci-dessus.

2. Matériel : 4 étriers métalliques, 8 vis M3X8.

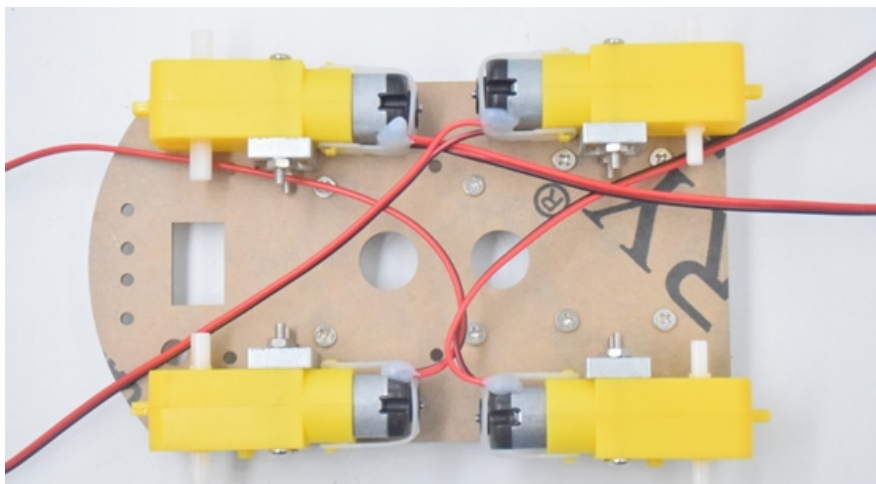
Fixez les quatre étriers métalliques dans les trous indiqués sur l'image ci-dessus.



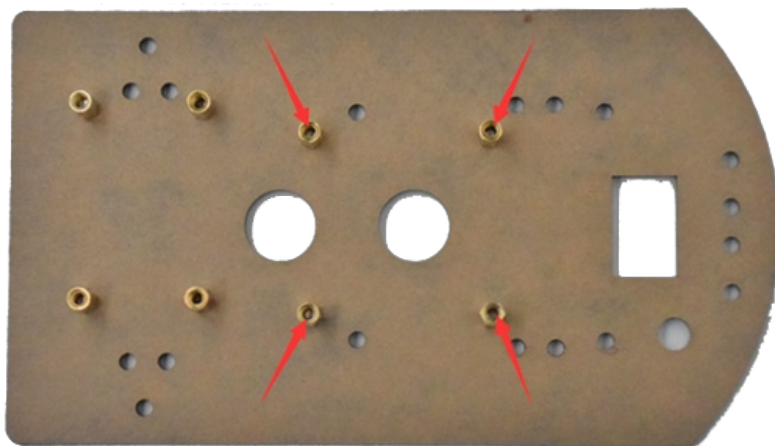
Une fois la fixation terminée, le résultat obtenu est illustré dans l'image ci-dessus.

3. Matériel : 4 motoréducteurs, 8 vis M3X30, écrous M3X8.

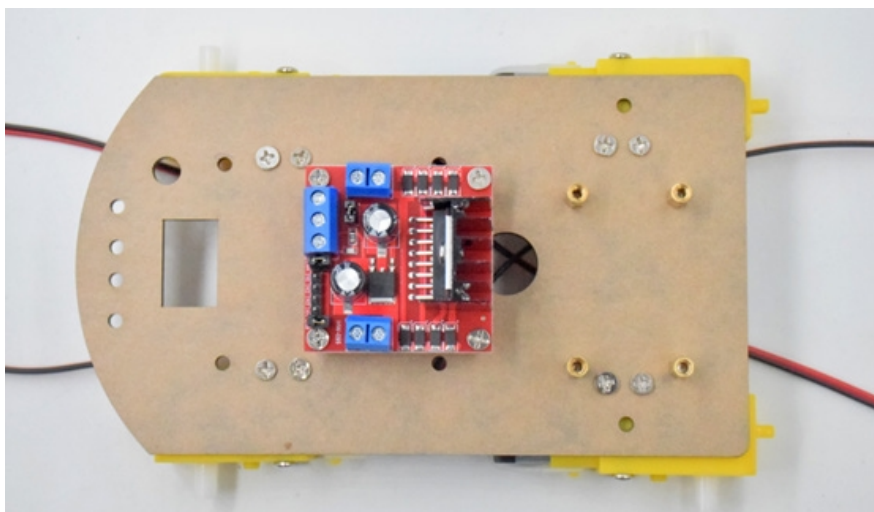
Comme indiqué sur l'image ci-dessus : utilisez les vis M3X30 pour fixer le moteur au support, puis utilisez l'écrou pour le serrer. Faites attention au positionnement des 4 moteurs. Reportez-vous à l'image ci-dessous.



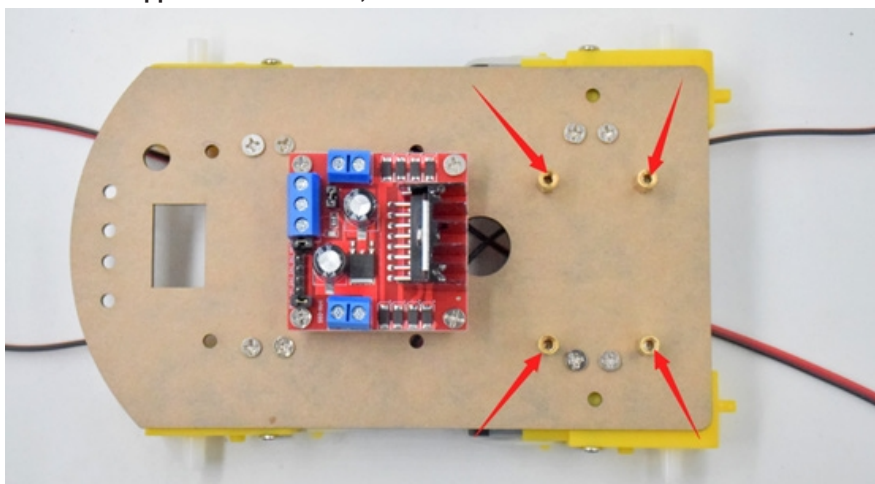
Une fois la fixation terminée, le résultat obtenu est illustré dans l'image ci-dessus.

4. Matériel : Carte de commande du moteur, 4 vis à tête plate M3X8.

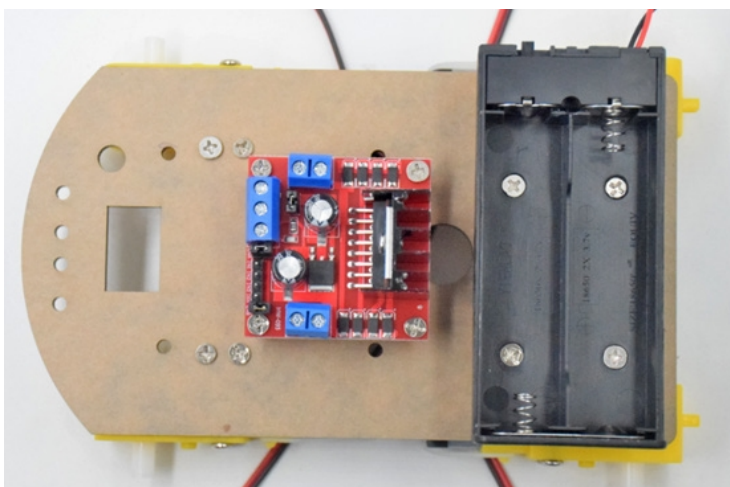
En vous référant à l'image ci-dessus, fixez la carte de commande des moteurs aux entretoises à l'aide des vis M3X8.



Une fois la fixation terminée, le résultat obtenu est illustré dans l'image ci-dessus.

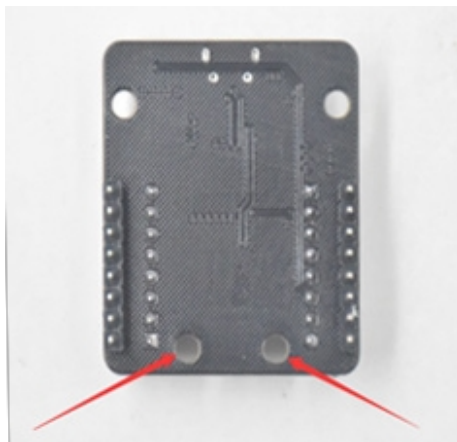
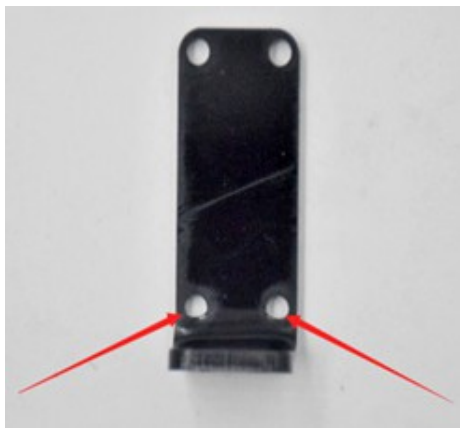
5. Matériel : support de batterie x 1, 4 vis M3X8.

Comme indiqué sur l'image ci-dessus, repérez les 4 entretoises métalliques, puis retirez le couvercle du support de batterie et fixez le support de batterie aux 4 entretoises à l'aide de 4 vis M3X8. Faites attention à l'orientation du support de batterie : le couvercle doit rester vers le haut.

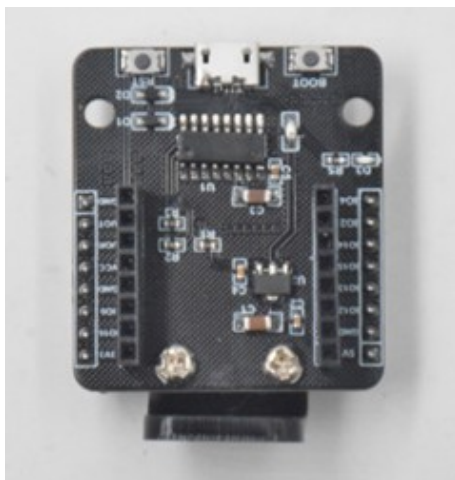


Une fois la fixation terminée, le résultat obtenu est illustré dans l'image ci-dessus.

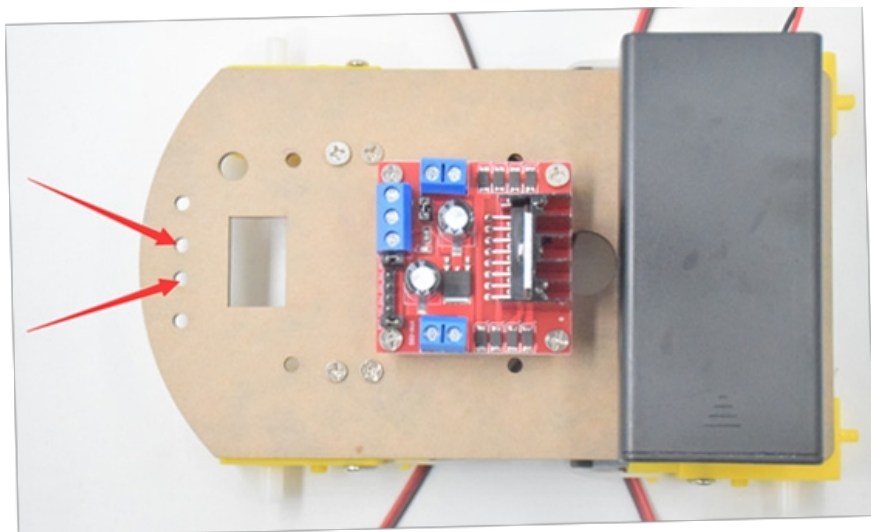
6. Matériel : support en L x 1, vis M3X10 x 4, carte de développement ESP32, ESP32-cam, écrous M3X4.



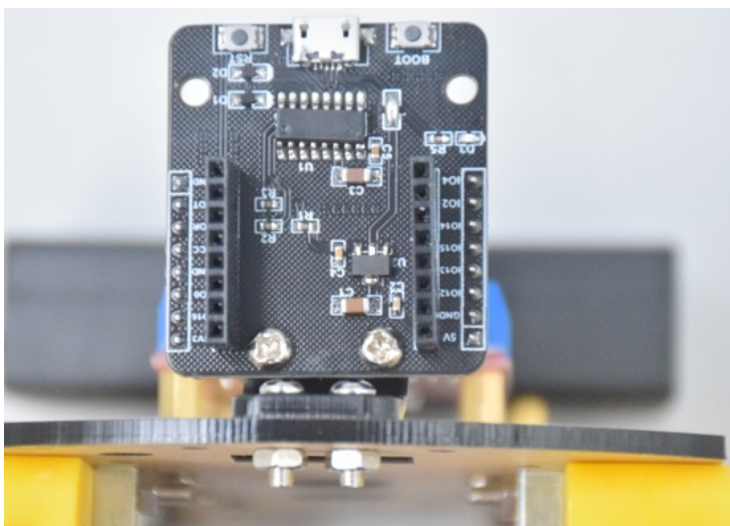
Repérez les trous comme indiqué sur les images ci-dessous, utilisez les vis M3X10 pour fixer le support en L à la carte de développement ESP32.



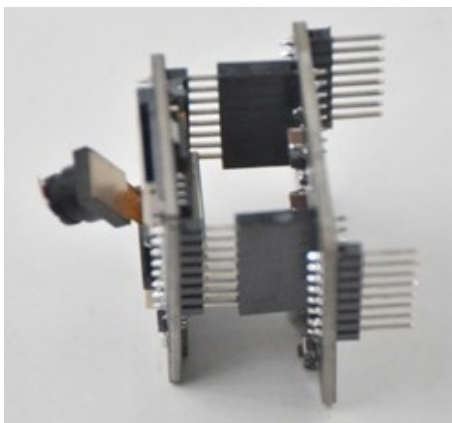
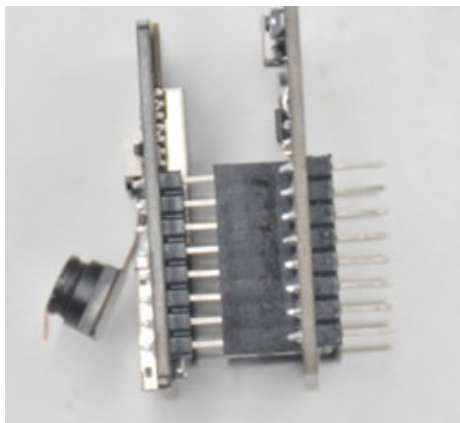
Une fois la fixation terminée, le résultat obtenu est illustré dans l'image ci-dessus.



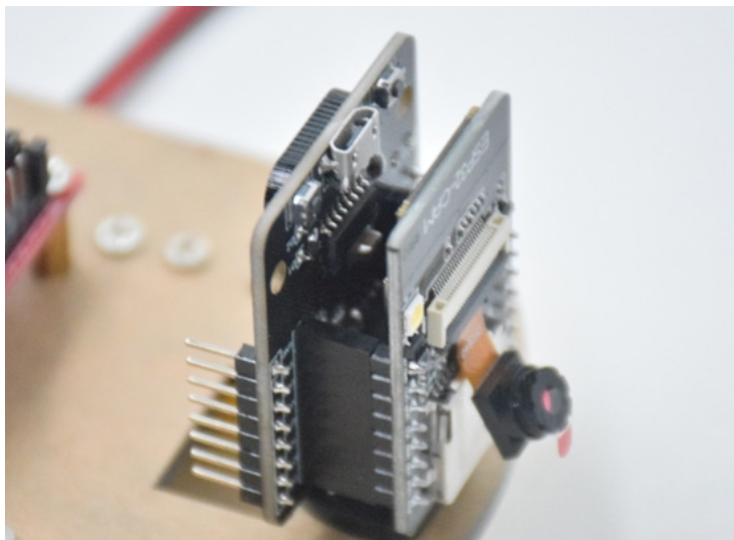
Utilisez les vis M3x100 pour fixer le support en L aux deux trous indiqués sur l'image ci-dessus.



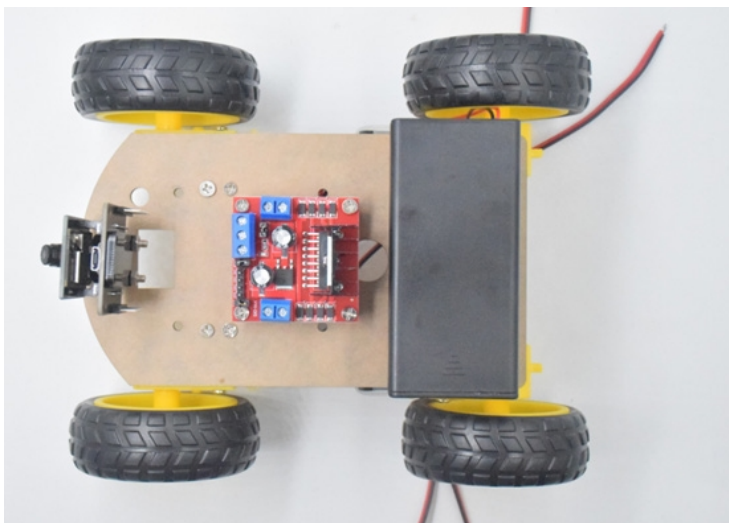
Une fois la fixation terminée, le résultat obtenu est illustré dans l'image ci-dessus.



Fixer l'ESP32-CAM au module ESP32



Une fois la fixation terminée, le résultat obtenu est illustré dans l'image ci-dessus.

8. Matériel : 4 roues.

Enfiler chaque roue sur l'arbre des motoréducteurs.

Résultat final avec l'alimentation et les cavaliers connectés. **Schéma de connexion**

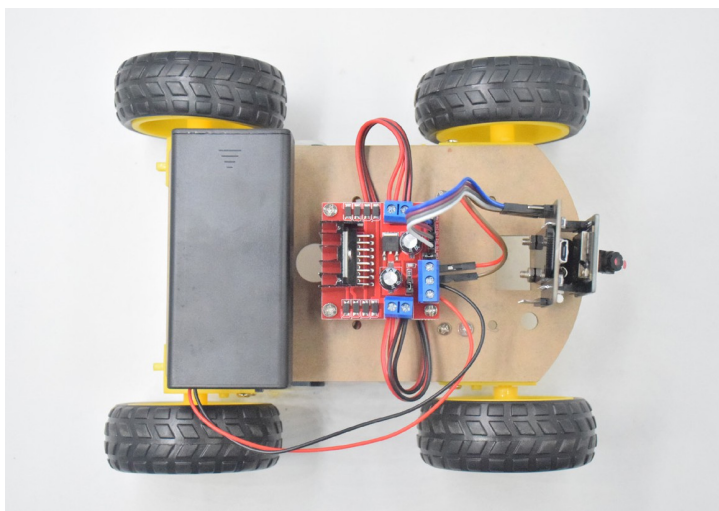
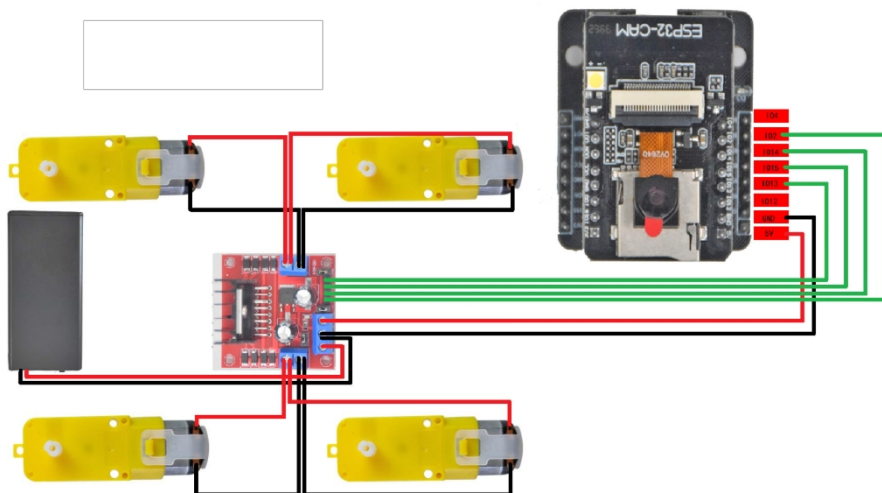


Schéma de connexion



Installation de l'IDE Arduino et chargement des exemples de code.

Pour installer l'IDE Arduino et charger les sketches permettant de gérer la caméra et de contrôler la Robot Car, scannez le **code QR** ci-dessous avec votre smartphone, ou saisissez cette URL dans votre navigateur : <https://ftmlink.it/cam4wdcarcode>



Distribué par :
FUTURA GROUP SRL
Via Adige, 11 - 21013 Gallarate (VA) Tél. 0331-799775 Site
web : www.futuranet.it
Assistance technique : www.futuranet.it/assistenza-tecnica/