

Informations techniques

Sélection du moteur d'oscillation – Robo-Pong 2050/1050

17. Août 2016

Nous vous informons qu'il existe désormais une nouvelle possibilité de sélection du moteur d'oscillation au niveau des boîtiers de commande de version v2.59 et plus récentes, qui n'apparaît pas dans les manuels du propriétaire des Robo-pong 1050 & 2050. Cette dernière permet de choisir entre le moteur original Dong Yang (DY) et le moteur actuel Hi-Tec (HT). Le changement vers le moteur HT a été effectué afin d'augmenter les performances liées au moteur d'oscillation.

Si vous avez récemment fait usage de la « restauration aux paramètres d'usine » sur un boîtier de commande de version v2.59 ou plus récente, les paramètres seront configurés sur le moteur original DY et de ce fait, la tête d'éjection tournera dans le sens opposé.

Afin de paramétrer votre moteur sur la version HT, veuillez suivre les étapes suivantes :

- Débrancher le câble d'alimentation du boîtier de commande
- Maintenir le bouton « flèche du bas » enfoncé et brancher le câble d'alimentation au boîtier de commande
- La séquence de mise en route du boîtier de commande débute et « HT » s'affiche sur l'écran
- Dès que « HT » s'affiche sur l'écran de votre boîtier de commande, vous pouvez relâcher le bouton « flèche du bas » et la mise en route du boîtier de commande suit son cours.
- Le boîtier de commande est maintenant configuré sur le moteur « HT »
- Afin de vérifier cette configuration, appuyer sur la touche « Menu/Ok »
- Choisissez le mode « Normal »
- Utilisez la touche « flèche du bas » afin de sélectionner « L-Position »
- Utilisez la touche « Moins/ flèche gauche » afin de réduire « L-Position » jusqu'à la valeur 0
- Si vous vous trouvez en face du robot, la tête de ce dernier a dut basculer de la position centrale vers la gauche
- Si la tête de robot a basculé de la position centrale vers la droite, la programmation n'a pas été finalisée avec succès, ou votre robot dispose d'un moteur DY.