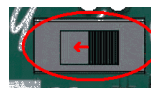




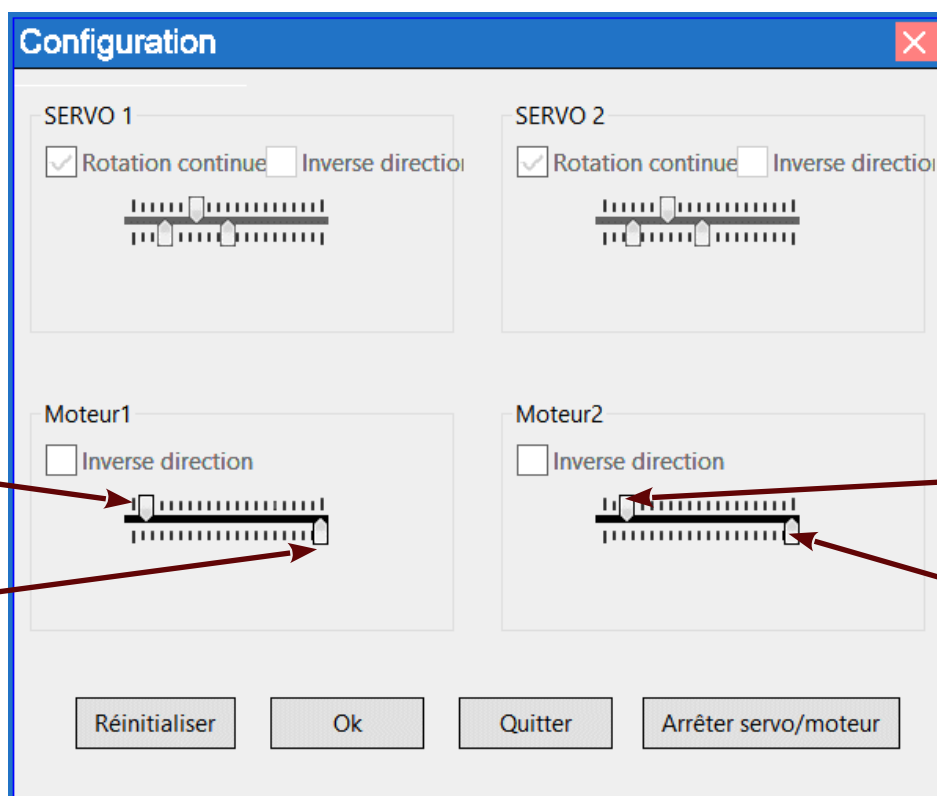
1/ Lancer le programme « Rooby »

2/ Configuration

- Basculer sur ON, l'interrupteur placé sur la carte électronique
- Brancher le câble mini USB entre le robot et le PC.
- Cliquer sur le bouton « configuration »



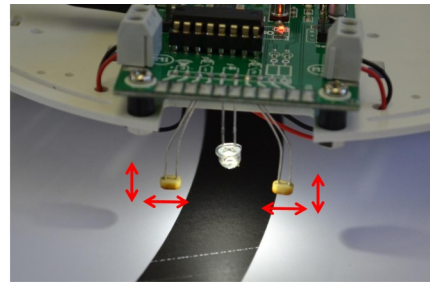
3/ Réglage des moteurs (nous n'utilisons pas de servo-moteur)



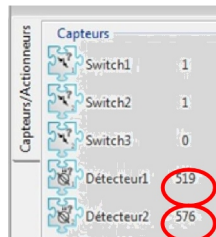
- Cocher « inverser le sens de rotation » si un des moteurs ne tourne pas dans le bon sens.
- Régler la vitesse maximale : Le robot doit avancer en gardant son cap sans aller à gauche ou à droite, pour cela faire varier le curseur du moteur concerné.
- Régler la vitesse minimale de telle sorte que le moteur soit à l'arrêt et ne force pas.
Attention, le moteur peut être alimenté et ne pas tourner. Il est indispensable de bien régler le seuil bas pour éviter que ce moteur force et chauffe inutilement. Utiliser les flèches haut et bas du clavier pour affiner le réglage
Astuce : Approcher le moteur de votre oreille au moment du réglage. Il est possible d'entendre si le moteur force ou pas.
- Valider les réglages en cliquant sur « **OK** »

4/ Régler les seuils de luminosité des LDR

a/ Placer le robot sur la piste avec la led blanche centrée sur la ligne noire

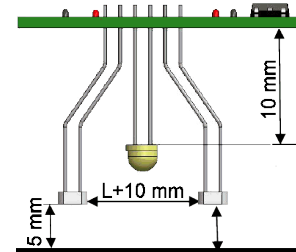


b/ Lire en instantanée les valeurs des LDR dans le bandeau de droite sur le programme dans Rooby pilot.



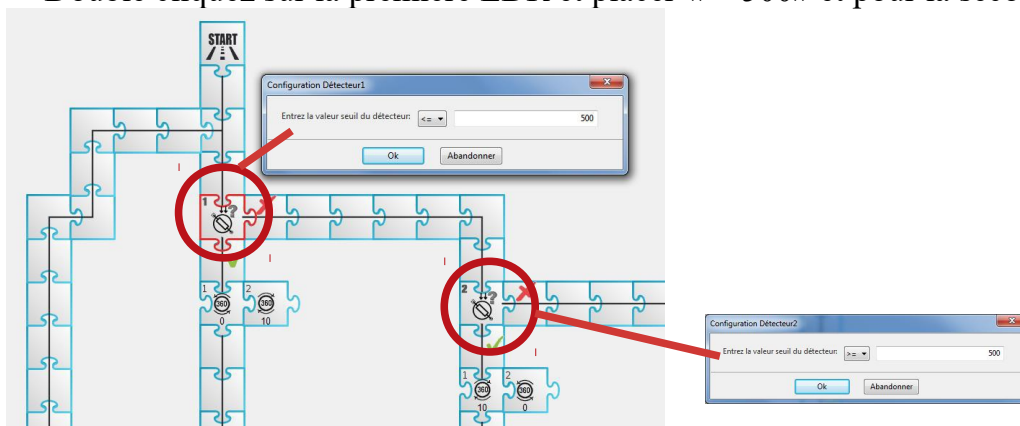
c/ Faire en sorte d'obtenir l'écart le plus faible entre les valeurs des deux détecteurs.

Pour cela, déplacer les LDR **très légèrement** de gauche à droite et de haut en bas.



d/ Ensuite dans le programme modifier la valeur obtenue en **arrondissant à la centaine inférieure** - *Dans notre exemple nous placerons 500.* -

Double cliquez sur la première LDR et placer «<=500» et pour la seconde «>=500».



Ces valeurs de réglage sont données à titre d'exemple. Les valeurs sont à adapter à chaque environnement (lieu et luminosité)

4/ **Transférer le programme** dans le robot en cliquant sur l'icone « Téléchargement »



Cette action est possible uniquement lorsque la carte est connectée et sous tension.

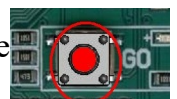
Des fenêtres d'informations indiquent le statut du transfert en cours.



Une fois le programme transféré, le simulateur se met en mode automate.



5/ Pour exécuter le programme il faut appuyer sur le bouton "**Go**" de la carte électronique



Un second appui sur ce bouton "**Go**" arrêtera le programme si celui-ci est en cours d'exécution.

