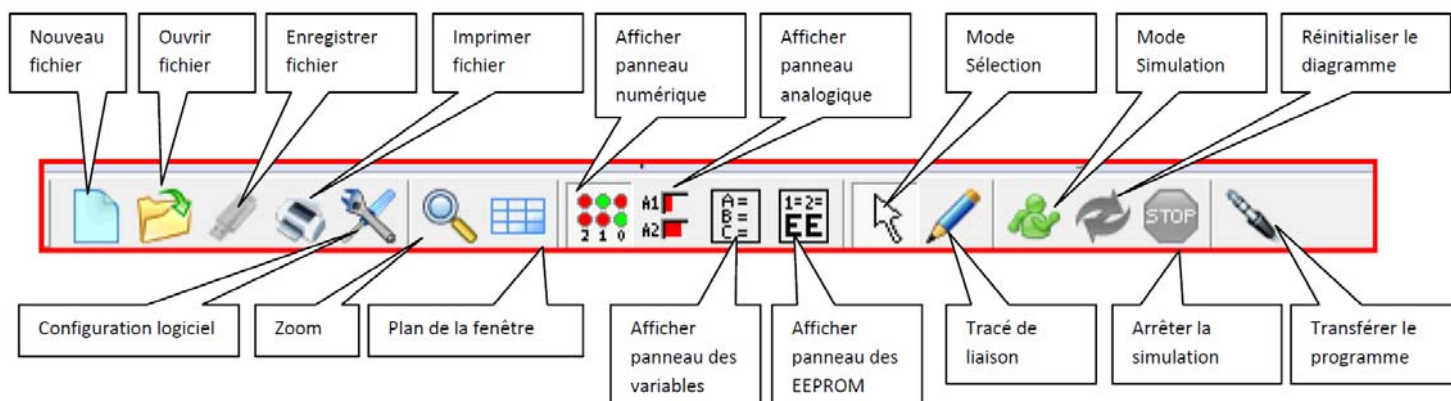




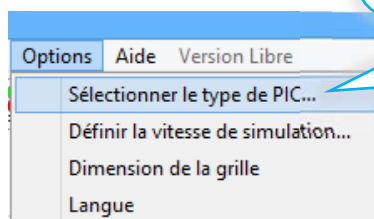
1. La barre d'outils :



2. Sélection du type de microcontrôleur PICAXE :



Vous devez choisir le microcontrôleur Picaxe que vous allez programmer.

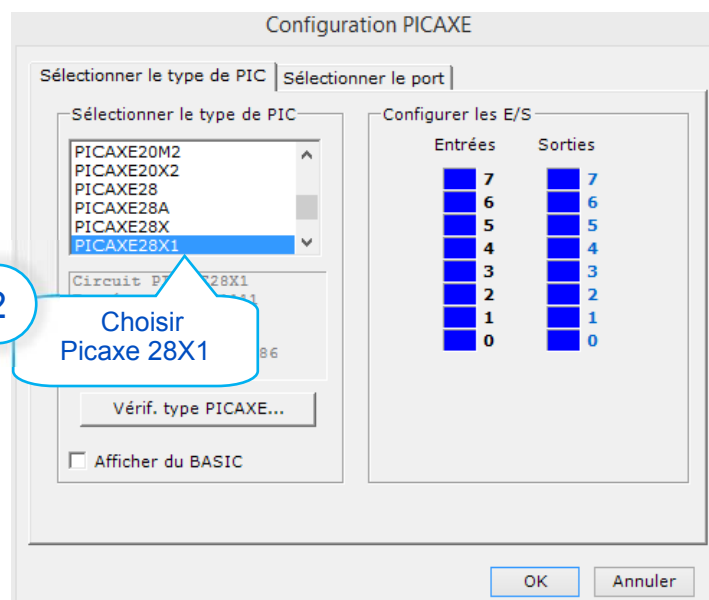


1

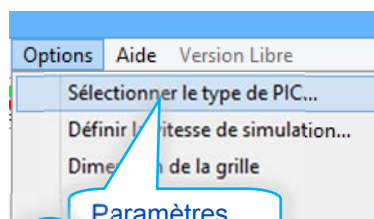
Choix du composant programmable

2

Choisir Picaxe 28X1



3. Transfert du programme :



1

Paramètres ...

2

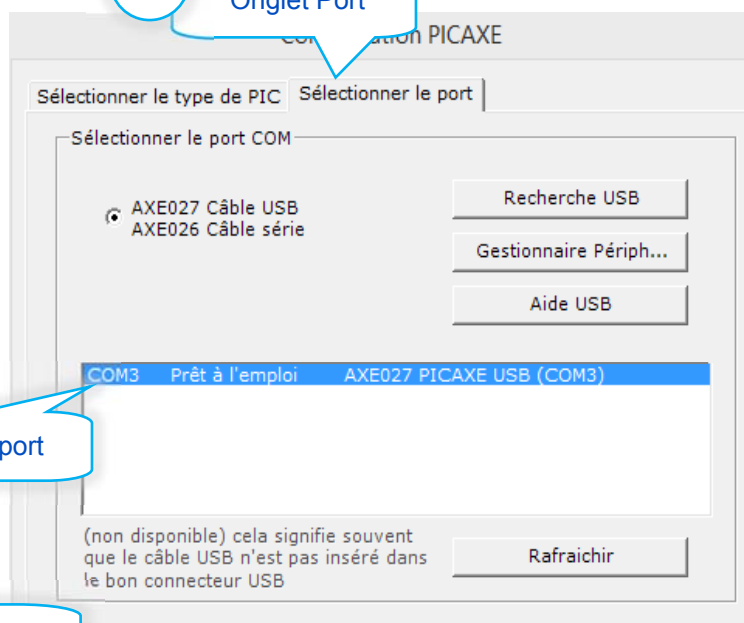
Onglet Port

3

Choix du port

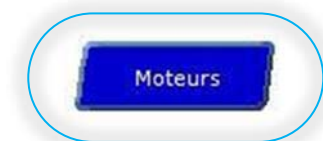
4

Transférer le programme

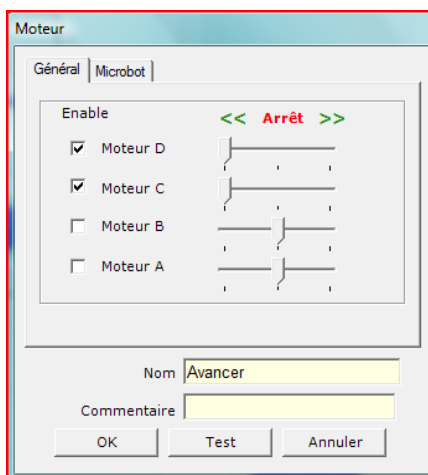




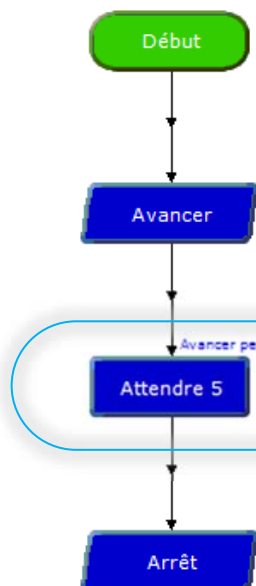
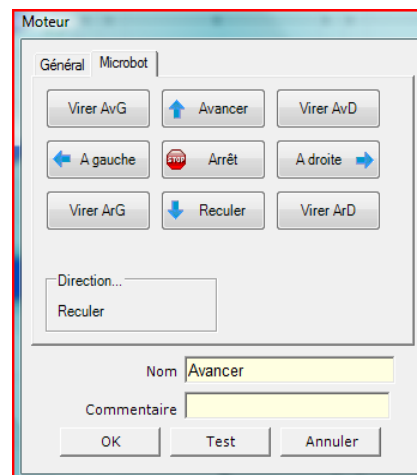
4. Programmes de base :



Choix des moteurs Sens - Vitesse



Choix des actions moteurs

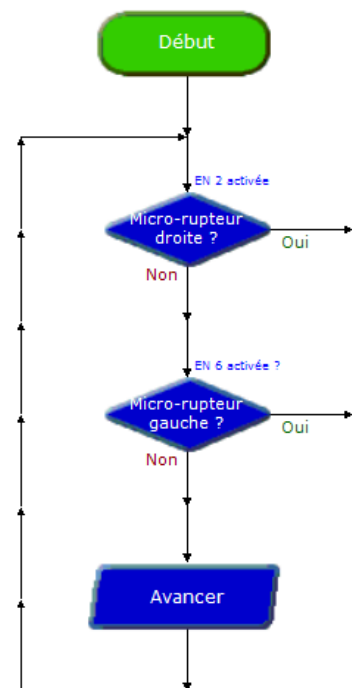
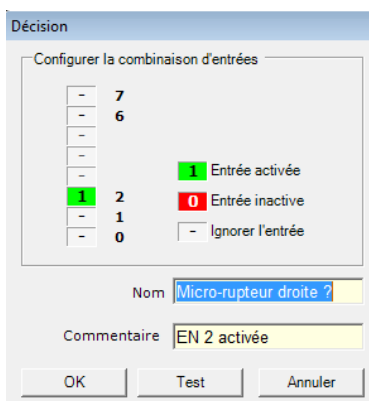


Utiliser la commande « **Attendre** »
suivi du temps désiré (ici 5s).

La commande précédente restera active pendant le temps désiré.

5. Programmer des capteurs de contact :

- Le **micro-rupteur droit** est branché sur l'entrée 2.
- Le **micro-rupteur gauche** est branché sur l'entrée 6.
- Utiliser la commande "**Décision**"  pour tester tour à tour les entrées 2 et 6.
- Configurer les paramètres de la commande de decision.





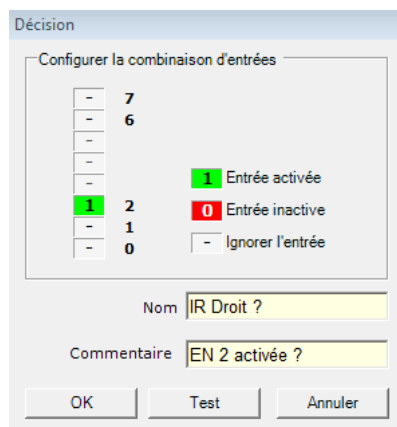
6. Programmer un suiveur de ligne :

Le suiveur de ligne est constitué de trois capteurs infrarouges

- Le **capteur IR droit** branché sur l'entrée 2.
- Le **capteur IR gauche** est branché sur l'entrée 6.
- Le **capteur IR centre** est branché sur l'entrée 1.

- Utiliser la commande "**Décision**"  pour tester tour à tour les entrées 1,2 et 6.

- Configurer les paramètres de la commande de decision.



Décision

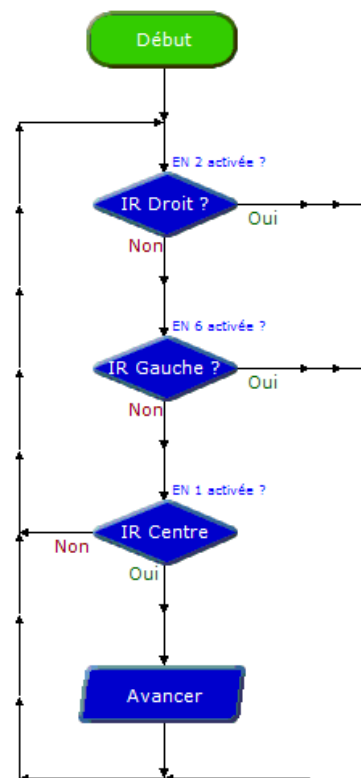
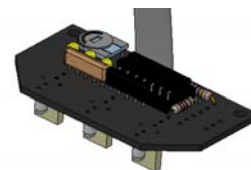
Configurer la combinaison d'entrées

-	7	
-	6	
-		
-		
-		
1	2	1 Entrée activée
-	1	0 Entrée inactive
-	0	- Ignorer l'entrée

Nom: IR Droit ?

Commentaire: EN 2 activée ?

OK Test Annuler

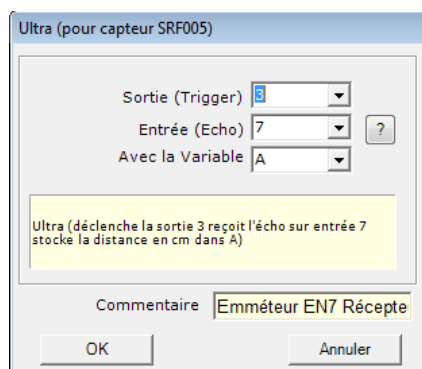


7. Programmer un capteur ultrason :

- Utiliser la commande "**Ultrason**"  pour faire une demande d'acquisition de la distance.

- Paramétrer la commande "**Ultrason**" :

- ⇒ **Sortie 3**
- ⇒ **Entrée 7**
- ⇒ **Variable A**



Ultra (pour capteur SRF005)

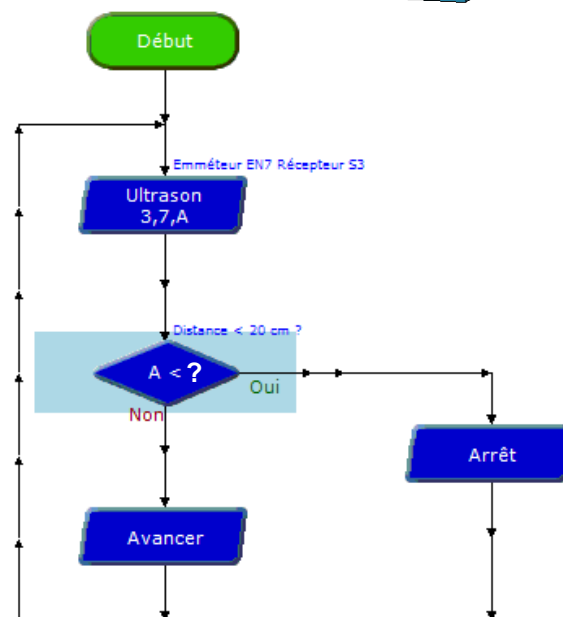
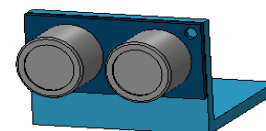
Sortie (Trigger): 3

Entrée (Echo): 7

Avec la Variable: A

Commentaire: Emmetteur EN7 Récepte

OK Annuler



- Utiliser la commande « **Comparer** »  du menu « **Variables** »

- Choisir une distance à comparer avec la valeur stockée dans la **variable A**.



8. Programmer un capteur de distance infrarouge :



8.1 Calibrer le capteur :

La distance est proportionnelle à la valeur renvoyée sur l'entrée analogique 0 (A0).

- Calibrer le capteur pour connaître les valeurs associées aux distances :

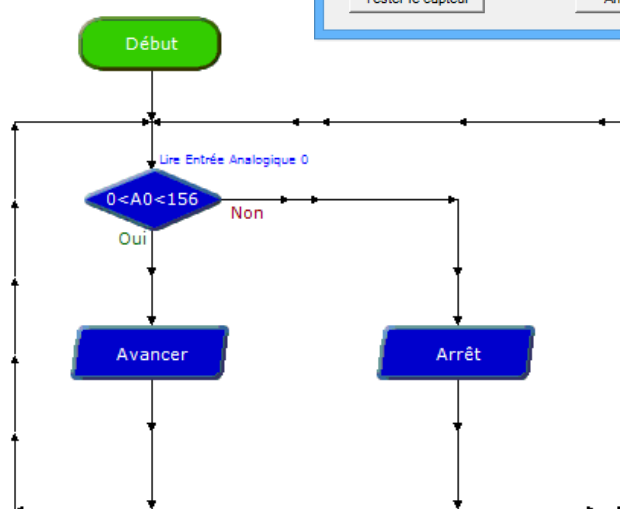
Dans le menu « **PIC** » choisir « **Calibrer un capteur analogique** »

Garder les valeurs par défauts et « **Tester le capteur** »

8.2 Programme :

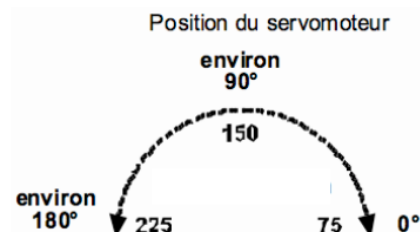
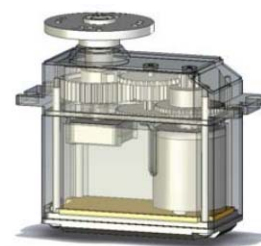
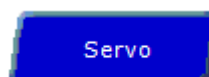
- Utiliser la commande « **Analogue** »  pour lire la valeur de l'entrée analogique 0

- Paramétrer la commande « **Analogue** »



9. Programmer un servomoteur :

- Utiliser la commande « **Servo** » dans « **Autres E/S** »



Le durée indiquée ne correspond pas à l'angle de rotation !
Exemple : durée 75 : rotation de 0°