

Piloter un robot

Problème :



Le robot doit :

Indéfiniment

Avancer pendant 1 seconde

Reculer pendant 1 seconde



1 seconde



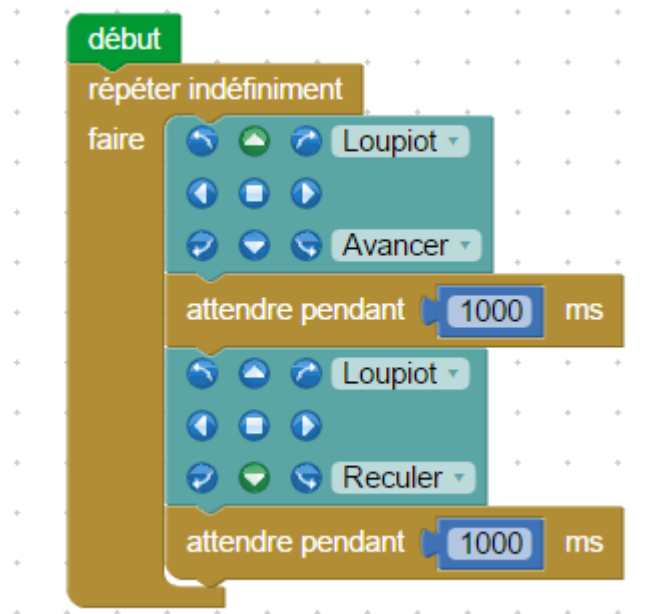
1 seconde



Piloter un robot



Programme



Avancer pendant 1 seconde

Reculer pendant 1 seconde

Piloter un robot

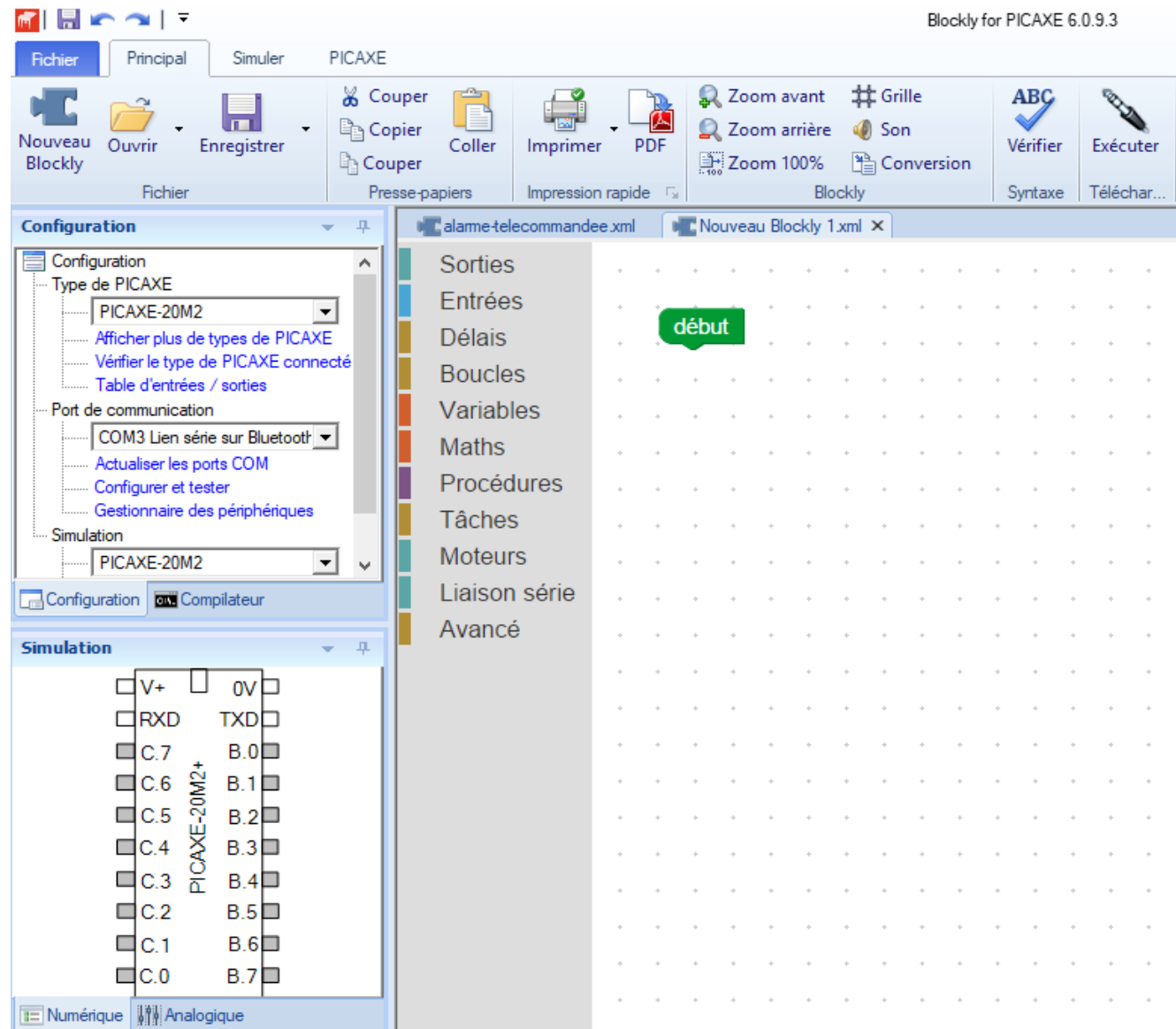


Blockly for PICAXE (PE6)

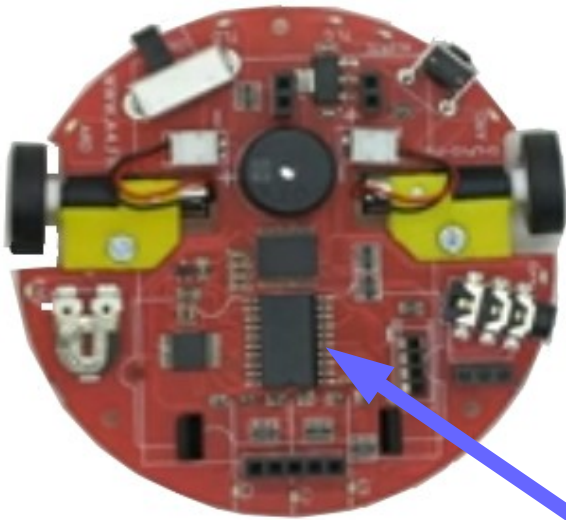
Application de bureau



1. Lancer le logiciel :
Blockly for Picaxe PE6

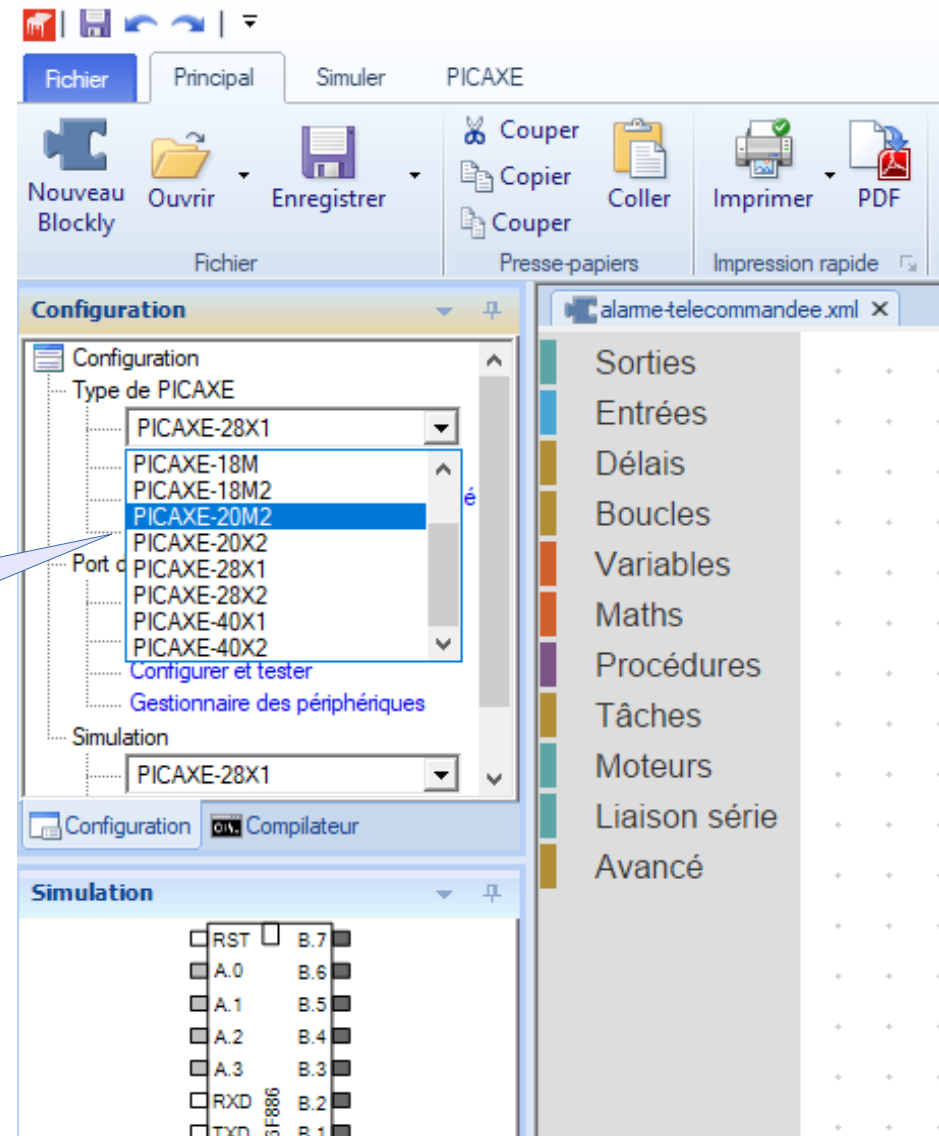


Piloter un robot



Microcontrôleur
Picaxe 20M2

2. Sélectionner le type de microcontrôleur :
Picaxe 20M2



Piloter un robot

Blockly for PICAXE 6.0.9.3

Fichier | Principal | Simuler | PICAXE

Nouveau Blockly | Ouvrir | Enregistrer | Couper | Copier | Coller | Imprimer | PDF | Zoom avant | Zoom arrière | Zoom 100% | Grille | Son | Conversion | Vérifier | Exécuter

Configuration

Type de PICAXE: PICAXE-20M2
Afficher plus de types de PICAXE
Vérifier le type de PICAXE connecté
Table d'entrées / sorties

Port de communication: COM3 Lien série sur Bluetooth
Actualiser les ports COM
Configurer et tester
Gestionnaire des périphériques

Simulation: PICAXE-20M2

Configuration | **Compilateur**

Simulation

Numérique | Analogique

Sorties
Entrées
Délais
Boucles
Variables
Maths
Procédures
Tâches
Moteurs
Liaison série
Avancé

alame-telecommandee.xml | Nouveau Blockly 1.xml x

début

3. Utiliser les bibliothèques de blocs d'instructions pour saisir le programme

Piloter un robot

4. Déposez les blocs

Blockly for PICAXE 6.0.9.3

Fichier | Principal | Simuler

Nouveau Blockly | Ouvrir | Enregistrer

Copier | Coller | Imprimer | PDF | 100% | Conversion | Vérifier | Exécuter

Configuration

Type de PICAXE: PICAXE-20M2

Port de communication: COM3 Lien série sur Bluetooth

Simulation: PICAXE-20M2

Sorties

Entrées

Délais

Boucles

Variables

Maths

Procédures

Tâches

Moteurs

Liaison série

Avancé

début

répéter indéfiniment

faire

AXE020

AXE023

AXE120

AXE120+vitesse

✓ BOT120 Microbot

BOT120 Microbot+vitesse

CHI035

KMR01 Minirobot

KMR01 Minirobot+vitesse

servo moteur

Loupiot

Loupiot+vitesse

BOT120 Microbot

Stop

Numérique | Analogique

Piloter un robot

Blockly for PICAXE 6.0.9.3

Fichier | **Principal** | **Simuler** | **PICAXE**

Nouveau Blockly | Ouvrir | Enregistrer | Couper | Copier | Coller | Imprimer | PDF | Zoom avant | Zoom arrière | Zoom 100% | Grille | Son | Conversion | Vérifier | Exécuter

Configuration

- Type de PICAXE: PICAXE-20M2
- Port de communication: COM3 AXE027 PICAXE USB
- Simulation: PICAXE-20M2

Simulation

V+ 0V

5. Réalisez le programme

LP_N1_A1.xml | **LP_N1_B.xml** | **LP_N1_C.xml**

Sorties
Entrées
Délais
Boucles
Variables
Maths
Procédures
Tâches
Moteurs
Liaison série
Avancé

début

répéter indéfiniment

faire

- Loupiot
- Avancer
- attendre pendant 1000 ms
- Loupiot
- Reculer
- attendre pendant 1000 ms

Piloter un robot



6. Brancher le robot à l'ordinateur



7. Sélectionner le port de communication :
AXE027 PICAXE USB

The screenshot shows the Blockly software interface. The 'Port de communication' dropdown menu is open, showing 'COM3 AXE027 PICAXE USB' selected. The 'Simulation' dropdown is set to 'PICAXE-20M2'. The main workspace shows a sequence of blocks: 'début', 'répéter indéfiniment', 'faire', 'attendre pendant 500 ms', 'LoupBot', 'Avancer', 'attendre pendant 500 ms', 'LoupBot', and 'Reculer'.

Piloter un robot



8. Allumer le robot

9. Lancer le téléversement du programme

The screenshot shows the 'Blockly for PICAXE 6.0.9.3' software. The 'Fichier' menu is open, and the 'Exécuter' button is highlighted with a red box. The main workspace displays a program with the following steps: 'début', 'répéter indéfiniment', 'faire' (containing 'Loupiot' and 'Avancer'), 'attendre pendant 1000 ms', 'Loupiot', 'Reculer', and 'attendre pendant 1000 ms'. The 'Configuration' panel on the left shows 'Type de PICAXE' set to 'PICAXE-20M2' and 'Port de communication' set to 'COM4 AXE027 PICAXE USB'. The 'Simulation' panel shows the PICAXE-20M2 pin configuration. The status bar at the bottom indicates 'Puce PICAXE: PICAXE-20M2 Port de communication: COM4' and a progress bar for 'Téléchargement de programme'.

10. Attendre la fin du téléchargement

Piloter un robot



11. Débrancher le câble

12. Le robot exécute les actions dictées par le programme

