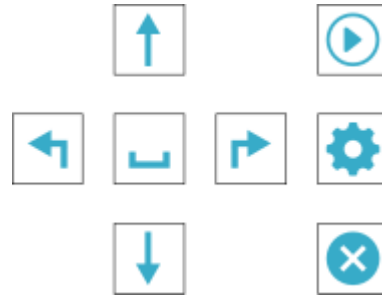









OoRoBoT

Contrôle du robot



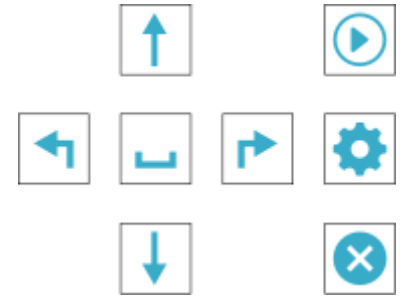
Le robot se programme à l'aide du clavier :

-  Le robot avancera d'une case
-  Le robot reculera d'une case
-  Le robot tournera à gauche
-  Le robot tournera à droite
-  Le robot fera une pause
-  Permet d'effacer la dernière commande
Un appui long effacera toutes les commandes
-  Permet de lancer le programme

Quand le robot exécute le programme on peut l'arrêter en appuyant sur n'importe quelle touche du clavier





OoRoBoT

Paramétrage du robot



Pour accéder au menu de paramétrage il faut faire un appui long sur le bouton 




Une fois dans le menu vous pouvez :

- Changer le ligne en appuyant sur  ou 
- Changer de valeur en appuyant sur  ou 
Un appui long permet de changer de valeur plus vite

Les valeurs modifiables sont :

- La distance que le robot parcourt à chaque fois qu'il avance ou recule
- Le nombre de pas nécessaire aux moteurs pour faire un tour (ça peut changer selon le type de surface)

Pour sortir du menu vous pouvez appuyer sur :

-   Cela permet de sauvegarder les paramètres
-  Cela permet d'annuler les modifications