

TUTO INSTALLATION DES PROGRAMMES ROBOTS

Robotino :

Allumer Robotino, brancher le chargeur si nécessaire (d'abord secteur puis robot)

Ouvrir Putty et FileZilla sur le PC et se connecter avec l'adresse IP du robot

(Identifiant : robotino, mdp : robotino, port : 22)

Placer les fichiers les fichiers Robot.java, Ordre.java, Main.java et ClientSocket.java, json-20190722.jar dans le répertoire qui vous convient à l'aide FileZilla.

En ligne de commande grâce à Putty, se placer dans le répertoire où vous avez placé les fichiers (commande cd). Puis compiler et lancer le programme avec les lignes suivantes.

Ligne de commande pour compiler :

```
javac -cp ./usr/local/OpenRobotinoAPI/1/lib/java/rec_robotino_com_wrap.jar:/home/robotino/APP2021/json-20190722.jar *.java
```

Ligne de commande pour lancer :

```
java -cp ./usr/local/OpenRobotinoAPI/1/lib/java/rec_robotino_com_wrap.jar:/home/robotino/APP2021/json-20190722.jar Main
```

Remplacer la partie en jaune par votre chemin vers le fichier json.

(Vous pouvez aussi placer ces lignes dans un fichier .sh et exécuter le fichier avec : bash fichier.sh)

Documentation Robotino disponible :

R:\OpenRobotinoAPI\1\doc

R:\OpenRobotinoAPI\1\examples\java

pc/documentations/robotino/robotinosim/api/doc_rec_robotino_com

<https://www.festo-didactic.com/int-fr/services/robotino/equipement/senseur/capteurs-de-distance/?fbid=aW50LmZyLiU1Ny4xNi4zNC4xNDUy>

Pepper :

Récupérer le fichier PepperClient_1.rar

Lancer Choregraphe

Importer PepperClient_1

Se connecter au Robot et lancer le programme