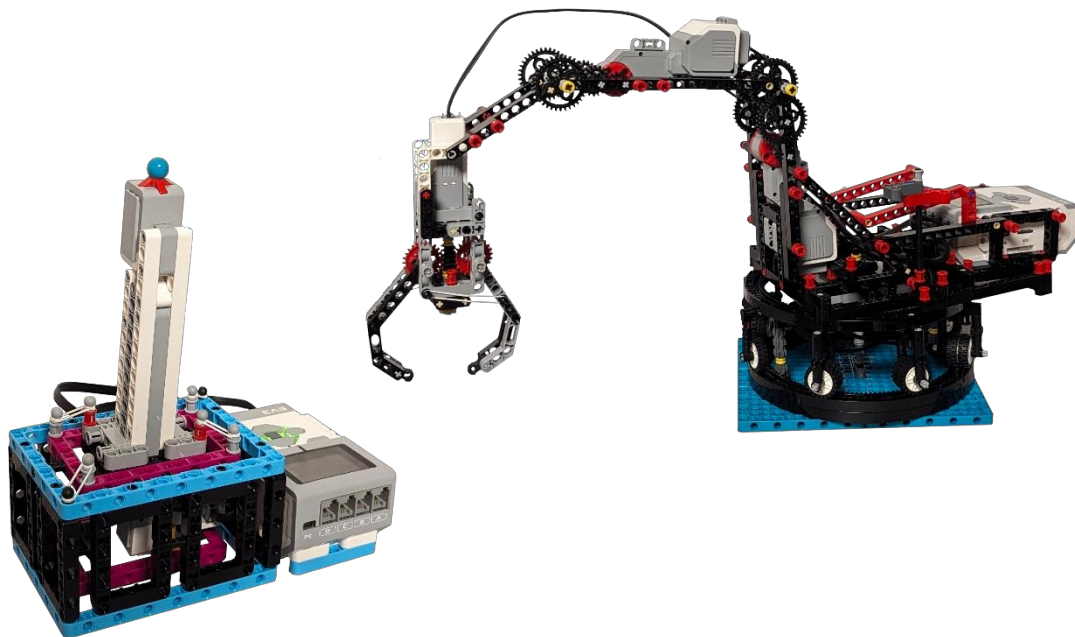


Mode d'emploi

Robot Lego & Joystick



Contenu

Installation	2
Lancement du programme.....	3

Commande.....4

Installation

Conditions préalables :

- 2x brique Lego EV3
- 2x carte MicroSD (min. 4GB, max. 32GB)
- Câble mini-USB
- EV3 MicroPython v2.0
- (Code Visual Studio + extension EV3)

Installation de MicroPython

<https://pybricks.com/ev3-micropython/startinstall.html>

MicroPython Image

<https://education.lego.com/en-us/product-resources/mindstorms-ev3/teacher-resources/python-for-ev3/>

Documentation MicroPython

<https://pybricks.com/ev3-micropython/>

Avant le départ

MicroPython doit être installé sur deux briques EV3 - pour le bras robotique et le joystick. Les briques EV3 doivent être nommées respectivement **bras robotique EV3** et **joystick EV3**.

<https://pybricks.com/ev3-micropython/startlinux.html#changing-the-ev3-brick-nom>

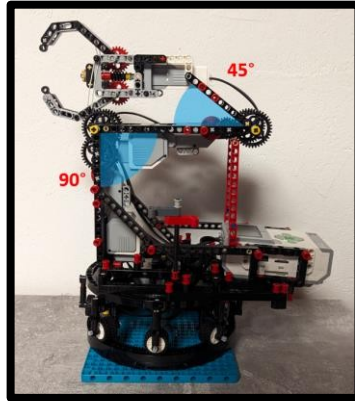
Avant d'être utilisés, les deux blocs EV3 doivent être connectés via Bluetooth. Le bras robotique EV3 est le serveur. Le joystick EV3 est le client.

<https://pybricks.com/ev3-micropython/messaging.html>

Lancement du programme

1. Calibrage/Démarrage

Avant le démarrage, le bras du robot doit être mis manuellement en position de départ pour le calibrage. Le bras robotisé EV3 possède un programme `roboterarm_motor.py` qui permet de contrôler les moteurs individuellement.



Position de départ du bras du robot

2. Démarrer le bras robotique EV3

Allumer le bras robotique EV3 et lancer le programme `roboterarm.py`. La brique EV3 veut maintenant se connecter au client.

3. Démarrer le joystick EV3

Allumer le joystick EV3 et lancer le programme `joystick.py`. Si les briques EV3 "Connecté", on peut commencer à contrôler le bras du robot.

Contrôle

Joystick 🕹️	Fonction bras robot 🦾
Mouvement vers la droite →	Tourner la plate-forme vers la droite
Mouvement vers la gauche ←	Tourner la plate-forme vers la gauche
Mouvement vers l'avant ↑	Déployer le bras du robot
Mouvement vers l'arrière ↓	Rentrer le bras du robot
Maintenir le bouton enfoncé ▼	Ouvrir la pince de préhension
Relâcher le bouton ▲	Fermer la pince de préhension