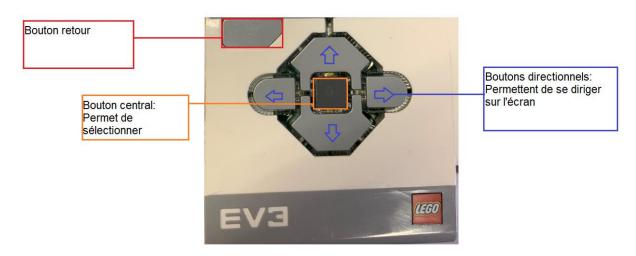


# Maquette robot EV3 Lejos



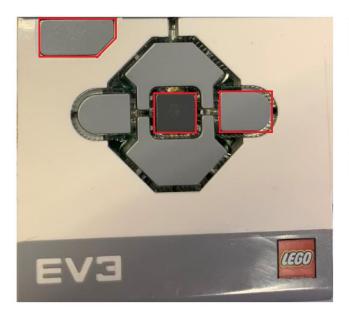
## Introduction

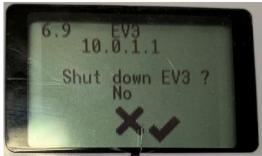
Il y a trois types de boutons sur votre robot :

Le bouton retour,

Le bouton central,

Et les boutons directionnels, gauche, droite, bas, haut.







# Allumer/Eteindre le robot

Pour allumer votre robot, appuyer sur le bouton central.

Pour éteindre votre robot, appuyer sur les trois boutons : retour, central et droite.

















## Utilisation des programmes

Une fois que vous avez sélectionné Programs à l'écran des paramètres, vous pouvez tester vos programmes en sélectionnant le programme à l'aide des boutons de la brique. Une fois le programme sélectionné avec le bouton central, vous pouvez :

Exécuter votre programme,

Débuguer votre programme,

Le définir par défaut,

Ou le supprimer.











### **Utilisation Bluetooth**

Une fois que vous avez sélectionné Bluetooth à l'écran, vous pouvez vous connecter au Bluetooth pour lancer vos programmes :

Sélectionnez Search/Pair à l'écran. Le robot va alors chercher les appareils disponibles. Attendez, puis sélectionnez l'appareil auquel vous désirez jumeler, ensuite confirmez deux fois sur le robot à l'aide du bouton central.

Puis une fenêtre devrait s'ouvrir sur votre appareil avec le code du Robot, acceptez le jumelage.







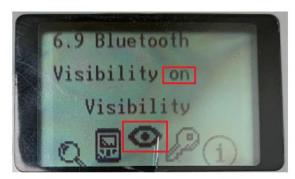


Une fois votre appareil jumelé, il sera automatiquement enregistré dans la mémoire du robot. Vous pouvez le voir dans l'option Devices sur la l'écran du robot. Il est cependant possible d'effacer les éventuels appareils enregistrés :

Sélectionnez Devices pour voir le(s) appareil(s) jumelé(s),

Sélectionnez l'appareil visé,

Confirmez.











En sélectionnant Visibility sur votre robot, vous avez le choix de le rendre visible sur les appareils ou non.

En sélectionnant Change PIN, vous pouvez changer le code du robot.



## **Utilisation Wifi**

Une fois que vous avez sélectionné Wifi à l'écran, vous pouvez vous connecter au réseau Wifi.















#### **Utilisation PAN**

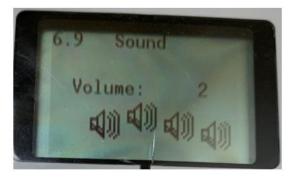
En sélectionnant l'icone PAN à l'écran, on a la page de configuration. Vous pourrez alors si vous le souhaitez, configurer l'adresse IP du robot.

Le BT Client vous servira à vous connecter à un point d'accès. Vous aurez donc la possibilité de choisir le point d'accès par défaut de votre robot.

L'Acess PT+ vous servira à vous connecter à un point d'accès réseau. Vous aurez donc la possibilité de configurer le point d'accès Wifi/réseau de votre robot.

L'USB Client a une utilisation et une configuration très similaire au Bluetooth (rf Utilisation Bluetooth).

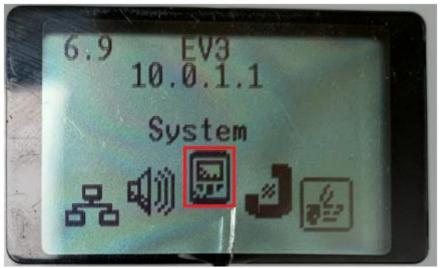




#### Son

En sélectionnant l'icône Sound, vous pourrez modifier le niveau de volume de votre robot.























# Système

Sur l'interface système, vous pouvez configurer vos paramètres par défaut de votre robot, telle que l'utilisation par défaut du programme, le nom...





#### Version

Vous pouvez vérifier la version actuelle de votre robot.