
Guide d'installation Kilobots

Julien ANDRES
Thomas TAYLOR

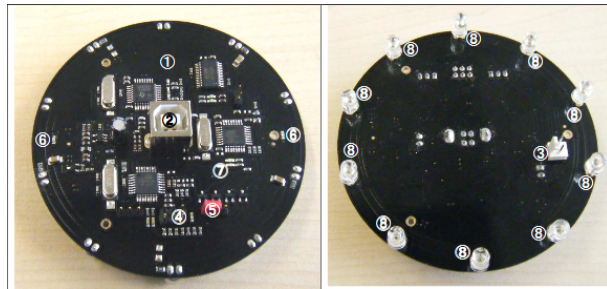


Sommaire

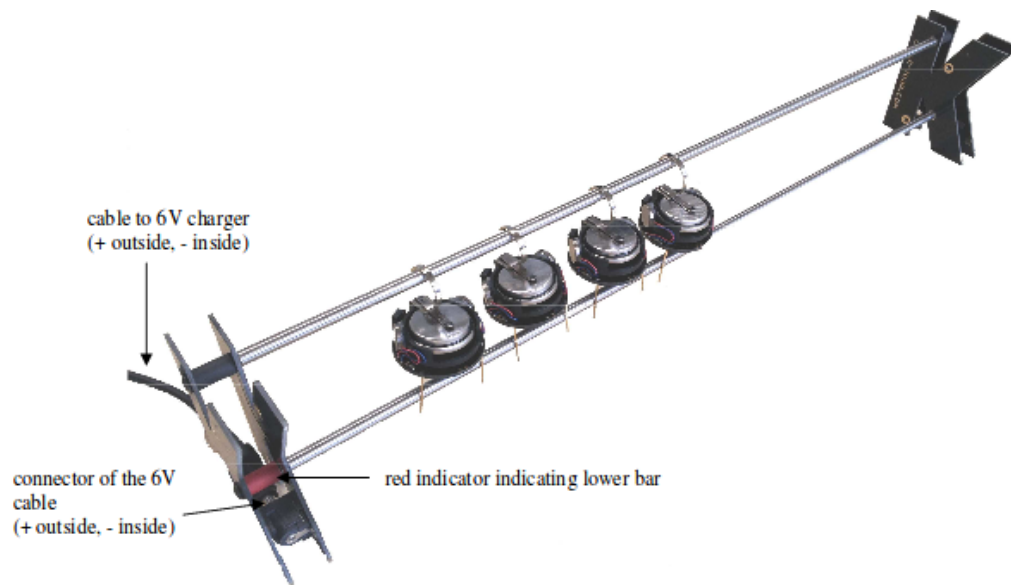
1	Contenu	2
1.1	Kilobot et controleur	2
1.2	Barre de charge	2
1.3	Cables	3
2	Docker	3
3	Controleur	3
3.1	Controleur mode normal	3
3.2	Controleur mode firmware	4
3.3	Firmware du controleur	4
4	Kilobots	4
4.1	Branchement et allumage	4
4.2	Firmware du Kilobot	5

1 Contenu

1.1 Kilobot et controleur



1.2 Barre de charge



1.3 Cables



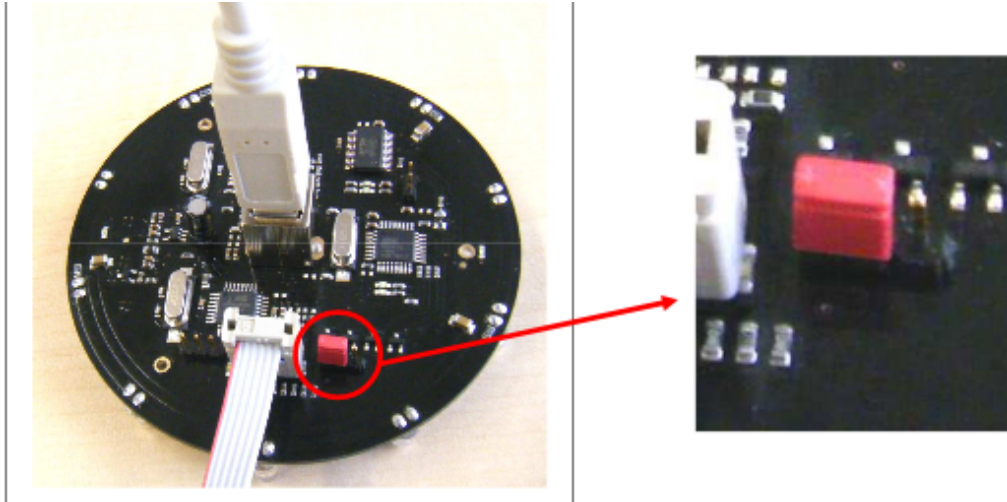
2 Docker

Toutes les actions qui suivent sont à faire dans le docker *kilodocker* (<https://hub.docker.com/u/juandres/>)

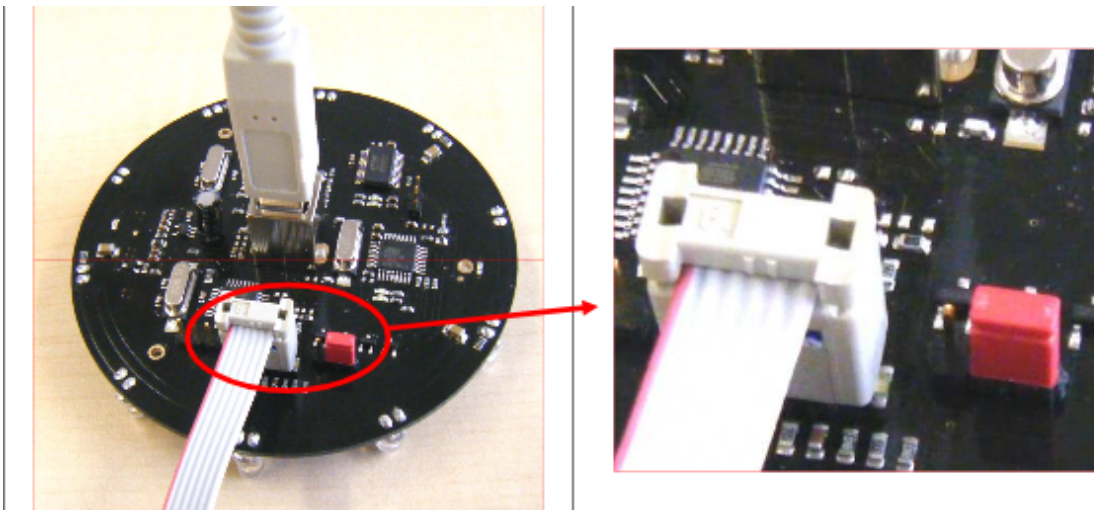
Pour installer et utiliser docker, se reporter au tuto sur Docker (https://github.com/JulienAndres/Kilotools/blob/master/documentation/Tuto_kilodocker.pdf)

3 Controleur

3.1 Controleur mode normal



3.2 Controleur mode firmware



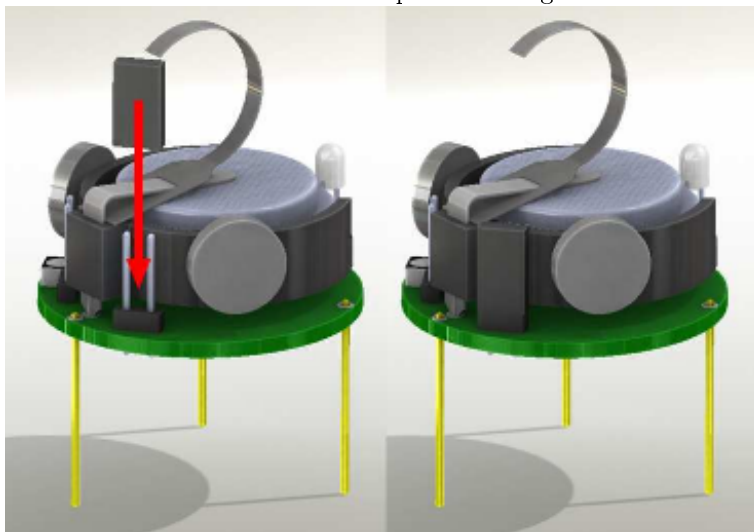
3.3 Firmware du controleur

- brancher le controleur à l'ordinateur via le cable USB fourni
- placer le jumper du controleur en mode normal
- lancer le script `update_controller` fourni à l'adresse <https://github.com/JulienAndres/Kilotools/tree/master/firmware>

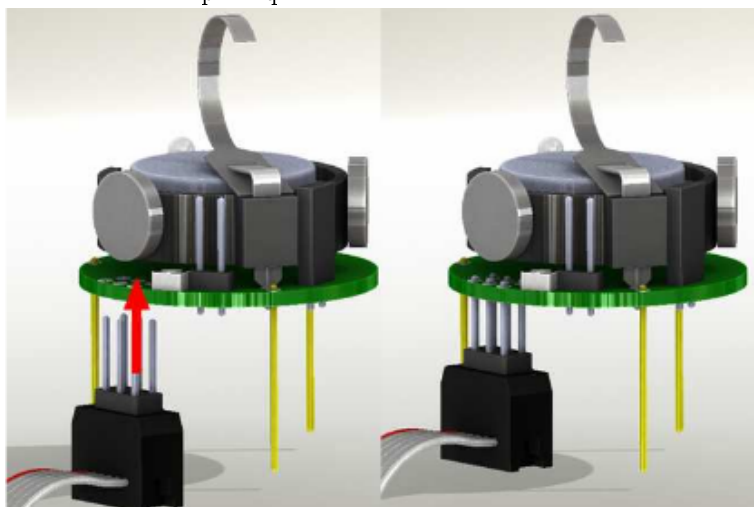
4 Kilobots

4.1 Branchement et allumage

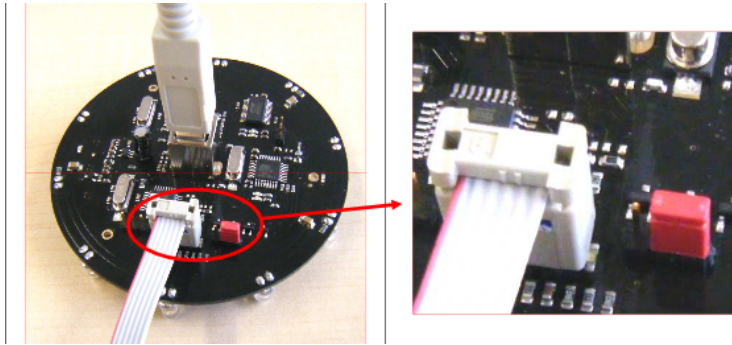
Allumer les Kilobots comme indiqué sur l'image



Le branchement se fait en plaçant les pics du câble blanc dans le Kilobots. On peut légèrement incliner ce câble pour que la connexion se fasse bien.



Brancher l'autre coté du cable blanc sur le controleur :



4.2 Firmware du Kilobot

- Placer le jumper du controleur en mode firmware
- Faire les branchement indiqués précédement
- Le kilobot doit maintenant vibrer en continu
- Lancer le script `update_kilobots` fourni à l'adresse <https://github.com/JulienAndres/Kilotools/tree/master/firmware>
- Le kilobot ne vibre pas pendant la durée de l'installation mais se remet a vibrer une fois celle ci effectuée.