Notice d'utilisation de la partie moteur

Carte utilisée :

Concernant cette partie, nous avons utilisé dans un premier temps pour le microcontrôleur une carte Nucleo F401RE.

Il est tout à fait possible d'utiliser aussi une carte NXP Freescale FRDM-KL25 pour cette partie du système. Dans ce cas, il faut se référer à la notice d'utilisation de la partie capteur, concernant la mise en œuvre de la carte et de l'environnement.

Mise à jour firmware :

Il est possible qu'une mise à jour du firmware soit nécessaire pour le bon fonctionnement de la carte.

Concernant cette mise à jour, il faut très simplement se rendre sur la page Mbed concernant la mise à jour des systèmes ST et suivre la procédure explicitée : https://developer.mbed.org/teams/ST/wiki/Nucleo-Firmware

Installation des drivers:

Pour charger des programmes (procédure explicitée dans la suite de cette notice), il est nécessaire d'installer un driver particulier. Il est nécessaire d'installer le driver « ST Link ». Pour installer ce driver, il faut se rendre sur la page Mbed concernant ce driver et suivre la procédure explicitée :

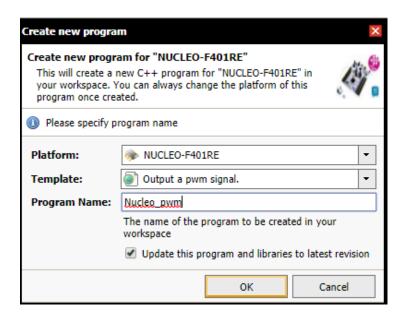
https://developer.mbed.org/teams/ST/wiki/ST-Link-Driver

Environnement de développement :

Afin de développer l'ensemble des codes permettant de faire fonctionner le système, nous avons utilisé le compilateur en ligne **Mbed Compiler.** Cet outil permet de coder en C/C++ et de générer des .bin que l'on peut charger directement dans la carte.

Il est nécessaire tout d'abord de créer un compte sur https://developer.mbed.org/compiler/. Une fois le compte créer, il faut, avec l'aide de l'outil de recherche, rechercher la carte qui nous concernes. Dans notre cas, il s'agit de la carte Nucleo F401RE (https://developer.mbed.org/platforms/ST-Nucleo-F401RE/)

A noté que l'ensemble des informations primordiales sont répertoriés sur cette page. Pour commencer le développement, il suffit de cliquer sur « Open Mbed Compiler » à droite de l'écran. Une fenêtre indique qu'un nouveau programme sur la plateforme choisie va être créé comme sur la figure suivante. Vérifier que la plateforme est bonne et choisir le Template par défaut.

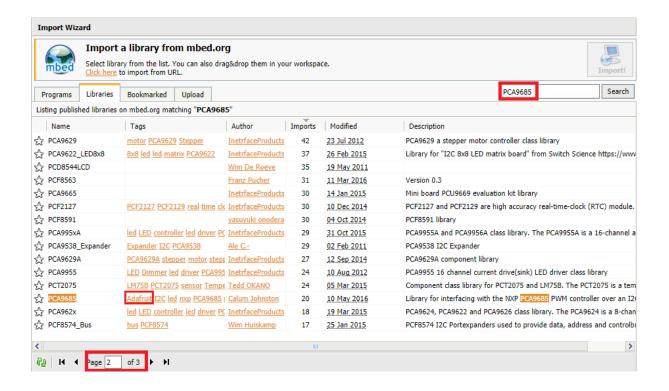


Bibliothèques et codes sources :

Nous avons utilisé deux bibliothèques pour le développement de la partie capteur (gant). Ces deux bibliothèques sont : la bibliothèque standard « **mbed** » qui est directement attaché au projet lors de la création du programme de l'étape précédente, puis la bibliothèque « **PCA9685** ». Cette bibliothèque permet d'utiliser des fonctions pour communiquer avec le bus i2c du composant PCA9685 présent sur le shield PWM (carte PWM Adafruit).

Pour ajouter cette bibliothèque, cliquer sur « IMPORT » en haut de l'écran :

Ensuite, rechercher dans l'onglet « Librairies » **PCA9685**. Aller sur la 2^{ième} page et importer dans le projet la bibliothèque PCA9685 comme indiqué sur la figure suivante :



Concernant le code source, il suffit de remplacer le main.cpp du projet, par celui fournis dans ce dossier.

Pour charger un projet, il suffit de déplacer le binaire générer après compilation, dans le « disque » Windows, correspondant à la carte. Pour charger un projet, il faut se connecter sur le port OPEN SDA de la carte.

A noté que cet environnement de développement ne possède pas de débugger. Pour tester les différentes solutions mises en œuvre, il faut simplement compiler le projet. Si une de programmation persiste, aucun binaire ne sera généré.

Mise en place de la main et de la carte moteur :

Conformément au schéma électrique présenté dans le document : « materiel_schema_electrique.pdf » du dossier, vérifier que le câblage électrique est correct :

