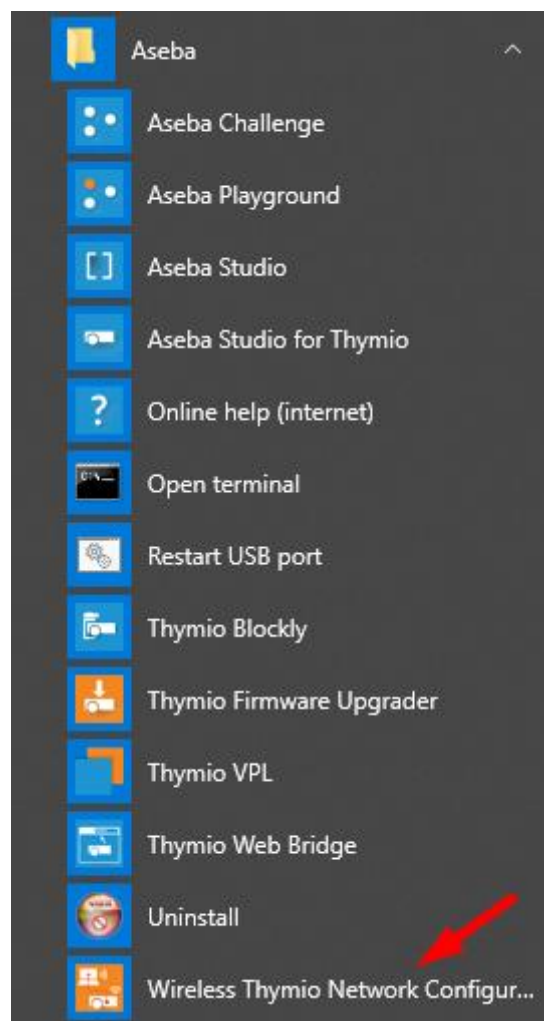


## הוראות צימוד רובוט טימיו למתאם הרשת האלחוטי (דונגל)

### שלב 1 - במחשב האישי:

- חבר את הדונגל לכניסת USB במחשב
- פתח את תוכנת "Wireless Thymio Network Configurator" (חלק מתוכנות הרובוט המותקנות למחשב בהתקנת [הסטודיו של ASEBA](#))



- בחר ערוץ שידור 0/1/2 (1 ברירת מחדל, אין צורך לשנות)
- בחר במזהה רשת (0x404F ברירת מחדל, אין צורך לשנות)
- אל תשנה את מזהה המתאם האלחוטי
- לחץ על "Enable Pairing"



## שלב 2 - ברובוט:

- הפעל את טימיו. אם הוא כבר עובד – כבה והפעל אותו שוב.
- הכנס את טימיו למצב קונפיגורציה: לחץ על חיצו המגע של הרובוט ימינה ושמאלה בו-זמנית למשך 3 שניות (אורות חיישני הקרבה יבהבו).
- בחר במצב עדכון רשת על ידי לחיצות על החץ הימני עד לקבלת צבע סגול בהיר על גבי הרובוט (המצב הסגול זמין רק ברובוטי טימיו אלחוטיים), ולחץ לחיצה קצרה על כפתור המגע העגול המרכזי לאישור בחירת המצב. (הרובוט יצפצף ויבהב).
- ודא כי האורות של הרובוט והאורות של הדונגל מהבהבים באותו קצב. אם לא, קרב את הרובוט פיזית אל הדונגל עד לקבלת הבהובים מסונכרנים.
- כדי לשמור את הקונפיגורציה יש לכבות את הרובוט בלחיצה ארוכה על כפתור המגע העגול המרכזי.

## שלב 3 – שוב במחשב האישי:

- לחץ על **Flash into dongle** כדי לשמור את ההגדרות על הדונגל