MANUEL MAINTENEUR

ROULE MA POULE SANS NID-DE-POULE

3 mars 2019

Bastian Bouchardon
Polytech Tours
Département informatique industrielle

Table des matières

1.1	Introduction	2
1.2	Installation de l'IDE	2
1.3	Communication	2
1.4	Problèmes éventuels	3

1.1 Introduction

Ce document donne des précisions sur la maintenance du système. Comment communiquer avec ce dernier, comment résoudre d'éventuels problèmes.

Tout est disponible sur le gitlab du projet à l'adresse suivante : GitLab

Le système n'est que sous la forme d'un prototype sur breadboard, la maintenance se limite à la configuration d'un port série, le flashage du programme, les problèmes éventuels.

1.2 Installation de l'IDE

Pour compiler et téléverser le programme sur la cible, il faut commencer par installer Atom ou VS Code. Après cette installation effectuée sur votre système d'exploitation, il vous suffit d'installer le plugin PlatformIO. Sur Atom, il faut faire la combinaison ctrl+, ou cmd+ pour mac, puis dans packages et chercher platformIO. Pour VS Code, il faut cliquer sur : puis



FIGURE 1.1 – icon packages dans VS Code

chercher platformIO. Ensuite il faut récupérer le projet et ouvrir le dossier dev dans le gitlab. Pour téléverser le code, branchez l'ESP32 en USB et cliquez sur la flèche allant vers la droite sur VS Code ou Atom (upload).

1.3 COMMUNICATION

La communication série est configurée avec ces paramètres : 9600 bauds, 8 bits, pas de parité et 1 bit de stop.

Pour la communication wifi, l'ESP créé un réseau Wifi avec comme ssid : test_nidDePoule et comme mot de passe : NidDePoule

Ensuite vous pouvez ouvrir une session telnet avec comme adresse IP : 192.168.4.1. Vous pouvez ouvrir deux sessions telnet simultanément maximum.

1.4 PROBLÈMES ÉVENTUELS

Comme le prototype est sur breadboard, avec des vibrations importantes, il se peut que de faux contacts se produisent. Veuillez faire attention à ce point avec la communication entre le GPS et l'ESP32 ou l'accéléromètre.