Notice d’utilisation

# Branchement

Sur l’appareil se trouve 7 ports : 4 pour des capteurs et 3 pour des moteurs sur lesquels vous ne pouvez brancher que des capteurs et moteur certifier LEGO !

# Mise en route

Veuillez brancher la Raspberry PI à son alimentation. Transférez le programme Python préalablement fait à l’aide de la bibliothèque décrit ci-après sur la carte. Il ne vous reste plus qu’a le lancer.

# Bibliothèque

Pour pouvoir utiliser les fonctions relatives aux capteurs et aux moteurs LEGO sur votre carte Raspberry PI il vous suffit d’importer les deux bibliothèques disponible sur le Git du projet avec les deux lignes suivantes :

Import Moteurs

Import Capteurs

Pour en savoir plus merci de lire la documentation liée à ces fonctions disponible dans le répertoire Git du projet.