Ce document résume les étapes pour lancer une première démo avec la carte STM32 et L’IHM.

* Télécharger le fichier STM32 dans l’archive Tâche 2 STM32 et suivre la procédure d’installation décrite sur le readMe associé.
* Télécharger le code IHM dans l’archive Tâche 1 Intégration Arduino et suivre la procédure de lancement dans le readMe associé.
* Après téléchargement du code STM32 dans la carte, lancement du code python de l’IHM puis suivi de la procédure présente dans le Help en haut à gauche de l’IHM.
* Des appuis sur le bouton Reset de la carte STM32 peuvent être nécessaires lors de changement entre le régime libre et le régime forcé (Problèmes à régler du côté STM32). Voir les différents rapports d’activités pour connaître le fonctionnement profond du système et les différentes corrections et améliorations à apporter.

Ce document résume les étapes pour lancer une première démo avec la carte Arduino.

* Télécharger le dossier Moteur\_asservi\_accelerometre du code Arduino dans l’archive Tâche 1 Arduino/Code
* Suivre la procédure décrite dans le readMe pour utiliser le code
* Téléverser le code dans la carte Arduino (une seule arduino est nécessaire)
* Déconnecter la carte arduino et Suivre le graphe Correspondance\_PIN\_Arduino\_STM.drawio présent dans l’archive Tâche 1 Arduino pour faire correspondre les pins de l’arduino avec ceux de la STM32 (Voir Schéma des pins STM32 dans l’archive Tâche 2 STM32) (Bien enlever la carte STM32 avant de réaliser les branchements de l’arduino sur la carte électronique).
* Reconnecter la carte Arduino au PC puis ouvrir le traceur séries proposé par Arduino (Outils/Traceur série ou Ctrl+Maj+L)
* Différentes courbes seront présentes soit celle de l’accéléromètre ainsi que celle de la commande de vitesse et de la mesure de vitesse moteur(coef de 10 pour une meilleure validation sur les courbes du moteur)