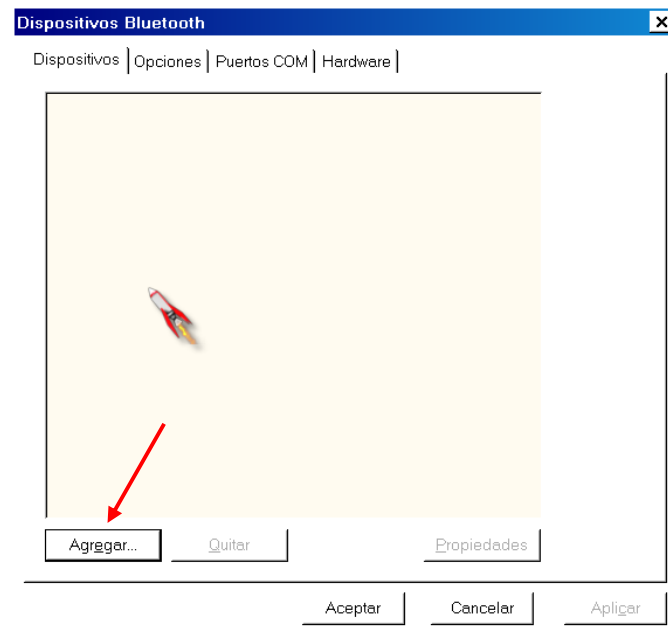


Instalación del bluetooth para el e-puck

- 1) Enchufar el conector bluetooth.
NO hace falta instalar los drivers que vienen en el CD.
Esperar a que la computadora lo detecte e instale los controladores.
- 2) Hacer doble click en el ícono de bluetooth. Aparece lo siguiente:

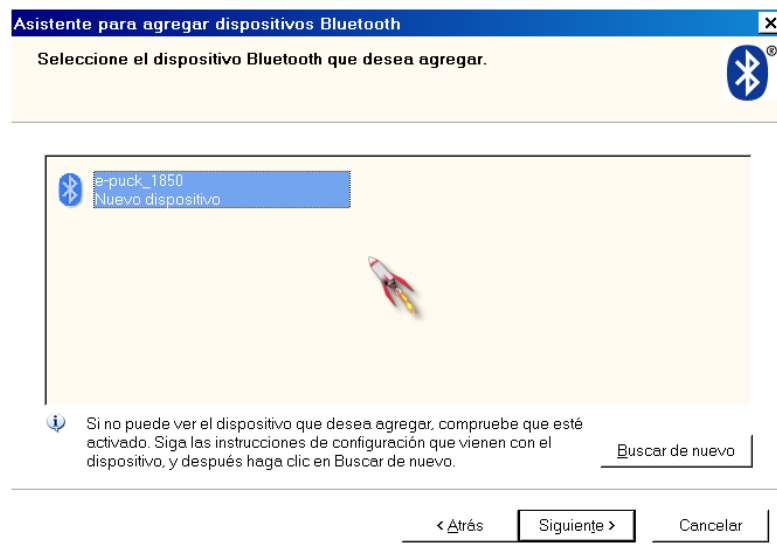


- 3) Encender el e-puck.
Presionar en “agregar” y aparece:

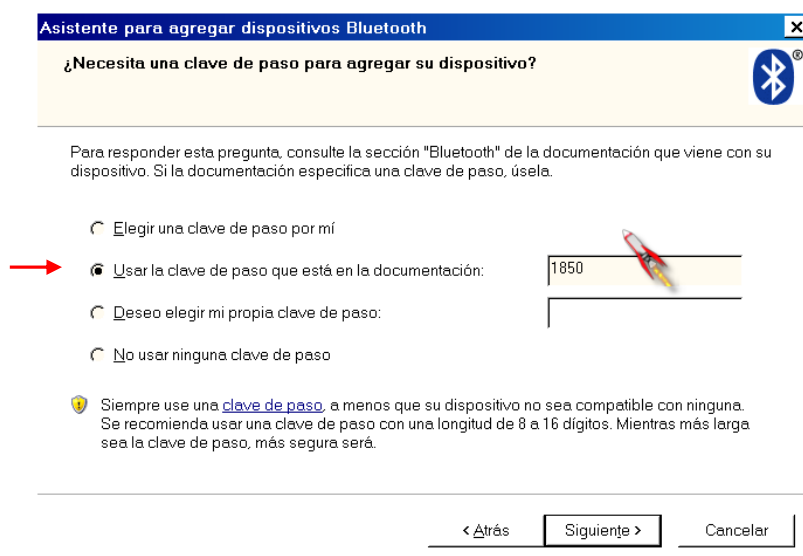


Tildar “Mi dispositivo...” y presionar “Siguiente”.

4) Después de un rato de búsqueda, aparece:

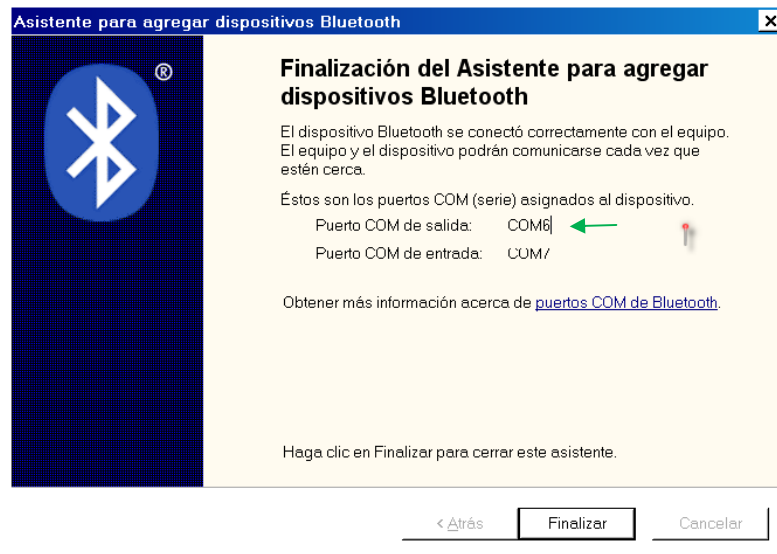


5) Presionar “Siguiente” y aparece:

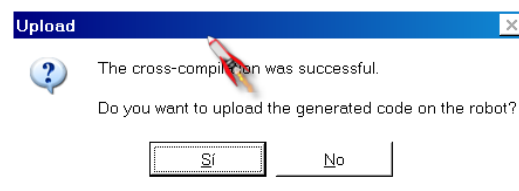


La clave es el número que tiene el e-puck, por ej. “1850”.

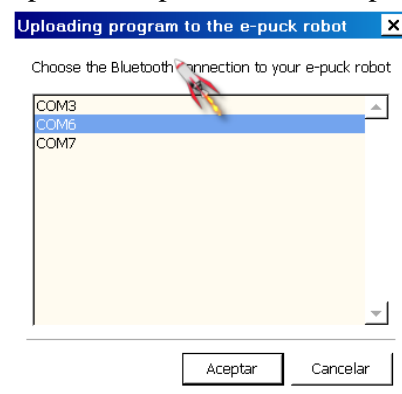
6) Presionar “Siguiente” y después de un rato, en el que aparece una pantalla que va diciendo lo que instala, termina con esta pantalla:



- 7) Iniciar “putty” e ingresar en la cuenta para usar el Webots.
- 8) Copiar “*Makefile.e-puck*” al subdirectorío del controlador que se va a usar.
El archivo está en:
C:\Webots\projects\robots\e-puck\controllers\e-puck_crosscompilation
- 9) Iniciar el Webots y cargar el “world”.
El controlador no debe tener ninguna sentencia “printf”.
- 10) Ejecutar la “cross-compile”. Si todo fue bien, aparece:

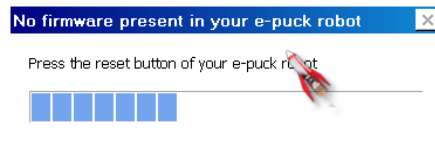


- 11) Para cargar el programa al e-puck real, presionar “sí”. Aparece:



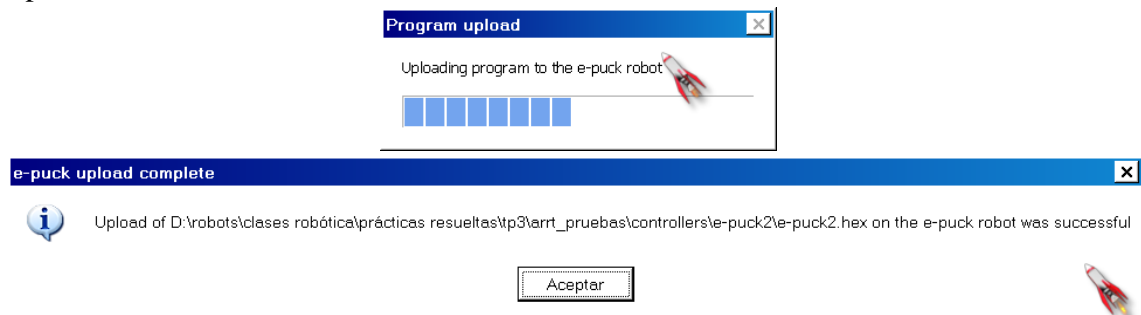
Hay que seleccionar el puerto de salida, por ej. "COM6"

12) Al rato aparece:



Presionar el botoncito celeste (de la parte de arriba) en el e-puck.

13) Aparece:



14) Si el controlador tiene la opción de los selectores, mover la perilla blanca del e-puck al número correspondiente.

Para usar el selector, en el controlador deben aparecer las siguientes sentencias:

```
#include "C:\Webots\transfer\e-puck\library\motor_led\e_epuck_ports.h"
int selector;
selector = SELECTOR0 + 2 * SELECTOR1 + 4 * SELECTOR2 + 8 * SELECTOR3;

if ( selector == 1 )
{ .... }
Etc....
```