

# Logiciels POB, comment ça marche ?

## A savoir...



POB-Tools pour C sous Windows

Les logiciels **POB** peuvent être rassemblés en deux catégories : les logiciels pour programmer votre robot (POB-Tools, POB-Builder) et les logiciels dédiés à des modules spécifiques (POB-Servo, POB-Tooth...).

Les **POB-Tools** sont des outils performants réservés aussi bien aux faux débutants qu'aux utilisateurs avancés. Ils gèrent la gestion de projets, les images/formes à afficher ou à reconnaître, la compilation et l'upload sur le robot.

Le **POB-Builder** est dédié aux débutants et aux plus jeunes. Vous construisez votre programme par icônes puis le POB-Builder gère l'upload sur le robot. Le programme est interprété par un petit programme résident sur le robot. Les formes à reconnaître sont prédéfinies.

**Important :** Après enregistrement sur notre site web, vous pouvez télécharger gratuitement tous les logiciels, mais aussi quantité d'exemples de codes sources pour mettre en oeuvre les différentes fonctionnalités de votre robot. Vous trouvez également toutes les documentations.

## POB-Tools...



Les **POB-Tools** pour **C, Java ou Basic** sont des logiciels qui fonctionnent sous **Windows**. Vous gérez la totalité de votre projet depuis la création jusqu'à la mise au point. Ecrivez votre code source avec votre éditeur préféré.



Les **POB-Tools pour C** sont maintenant disponibles sous **Linux** en ligne de commande ! Programmez en langage C, créez des images et gérez le dictionnaire de formes à reconnaître.



**Gestion de projet :** Gérez votre projet avec les fichiers sources, les includes pour les images à afficher et les formes à reconnaître.



**Reconnaissance de formes :** Définissez les formes bitmap à reconnaître et créez le fichier de définition de ces formes pour la compilation.



**Compilation :** Compilez votre projet sans vous soucier des options de compilation. Créez un fichier exécutable pour le POB-Eye. C'est un compilateur GNU.



**Terminal :** Se connecte au POB-Eye par le port série et offre une fenêtre de terminal pour vos mises au point.



**Fichier d'images :** Définissez les images bitmap à afficher et créez le fichier de définition de ces images pour la compilation.



**Up Load :** Téléchargez votre programme sur le robot (POB-Eye) par le port série.

**A noter :** La dernière version des POB-Tools (V3.0) pour C autorise l'installation de plugins. Ainsi, les logiciels RGBandServos, Bluetooth Settings et Servo Manager (voir ci-dessous) sont fournis par défaut avec les POB-Tools en tant que plugins. Pour les versions Java et Basic, il faudra attendre encore un peu.

## POB-Builder...



Le POB-Builder est disponible sous Windows.

Le **POB-Builder** est conçu pour programmer le robot (POB-Eye) sans connaissance en programmation. Idéal pour les débutants et les plus jeunes.

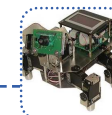
En sélectionnant des icônes de la colonne de gauche représentant des actions élémentaires (Avancer, tourner, fixer la valeur d'un servo, reconnaître une croix,...) vous construisez un programme séquentiel pour votre robot (colonne de droite).

Il suffit ensuite de télécharger le programme sur le POB-Eye qui sera analysé et exécuté par un petit programme résident préalablement chargé dans le robot.



Une version embarquée du POB-Builder est disponible et vous permet de vous affranchir de l'ordinateur. Programmez avec le joystick directement sur le robot !

## RGB and Servo Tools...



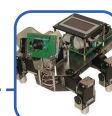
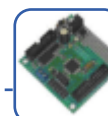
RGB and Servos est disponible sous Windows.

L'utilitaire **RGBandServo** permet de piloter les servomoteurs et moteurs à courant continu de la carte de gestion des Entrées/Sorties POB-Proto, ainsi que l'affichage des images issues de la caméra avec décomposition des couleurs.

Après installation d'un petit programme résidant sur le POB-Eye, votre robot pourra être commandé directement depuis l'ordinateur : se déplacer, fixer les valeurs des servomoteurs, ainsi que d'afficher les images de la caméra.

Cet utilitaire est installé comme plugin dans la version POB-Tools V3 pour C.

## PobServosManager...



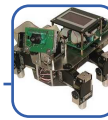
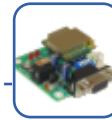
PobServoManager est disponible sous Windows.

L'utilitaire **POBServoManager** est dédié à la carte de gestion de servomoteurs **POB-Servo**.

Il permet de fixer les valeurs des 20 servomoteurs commandés par la POB-Servo. Après installation d'un petit programme résidant sur le POB-Eye, vos servos pourront être commandés directement depuis l'ordinateur.

Cet utilitaire est installé comme plugin dans la version POB-Tools V3 pour C.

## Bluetooth Settings...



Bluetooth Settings est disponible sous Windows.

**Bluetooth Settings** est un utilitaire de paramétrage de votre module POB-Tooth.

Donnez un nom à la carte, paramétrez la vitesse, la parité, ect..

Cet utilitaire est installé comme plugin dans la version POB-Tools V3 pour C.

**Retrouvez toutes les documentations utilisateur des logiciels sur notre site web dans la rubrique “Téléchargements”**  
Merci de vous enregistrer pour télécharger des documents.

[www.pob-technology.com](http://www.pob-technology.com)

**POB**  
TECHNOLOGY