

- **Introduction**

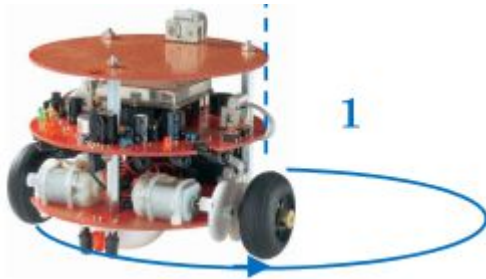
Dans ce chapitre on va basée sur la conception et la réalisation du coût on va présenté le code sources des trois mouvements, ainsi les outils et le langage de programmation.

en va finir avec quelle que captures du fonctionnement de robot.

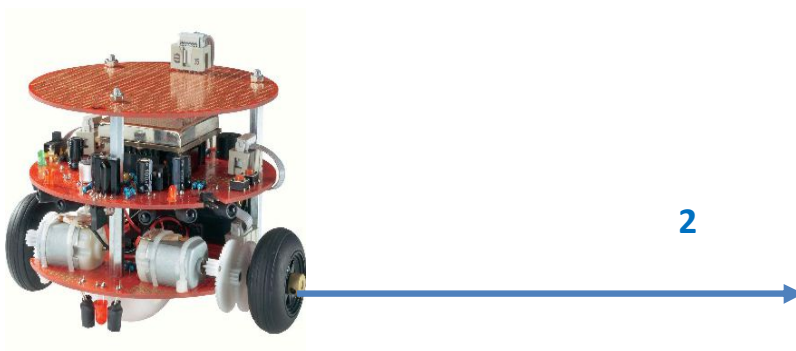
II.1. Conception

Le robot va faire trois mouvements différents :

- **mouvement cercle**

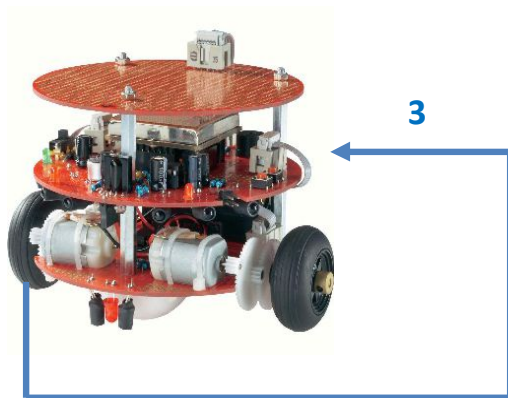


- **le code source 1**
- **mouvement ligne droite**



- **code source 2**

- mouvement carré



- code source 3

II.2. Réalisation

➤ Le logiciels utilisé

C-Control Pro la série C-Control a été élargie pour inclure le C-Control PRO famille de 2005. Ces unités ont par rapport à la famille C-Control-I significativement plus de ressources de mémoire et de matériel.

Le C-Control PRO est fondée sur les mêmes microcontrôleurs RISC de la famille AVR d'Atmel. Le MEGA128 offre beaucoup plus d'E / S de ressources que tout autre publié précédemment C-Control quand il n'y a pas d'expansion de RAM externe est utilisé. Le C-Control Pro offre multithreading, similaire à la C-Control II. La programmation peut être faite en C compact ou de base. Les deux langues peuvent être mélangés, comme une partie se composent de compact C et l'autre partie du logiciel de base. Comme il est un système de programmation modulaire, et les grands projets peuvent être relativement faciles à gérer. Modules universels doivent être réutilisé comme il l'a dans le C-Control II et au C-Control I sous Basic ++, peut être programmé qu'une seule fois et peut de cette façon. Cependant, le C-Control-IDE ne contient pas un simulateur comme dans C-Control I et C-Control II, mais a plutôt un matériel débogueur.

On passe par les étapes suivantes pour installer C-control Pro:

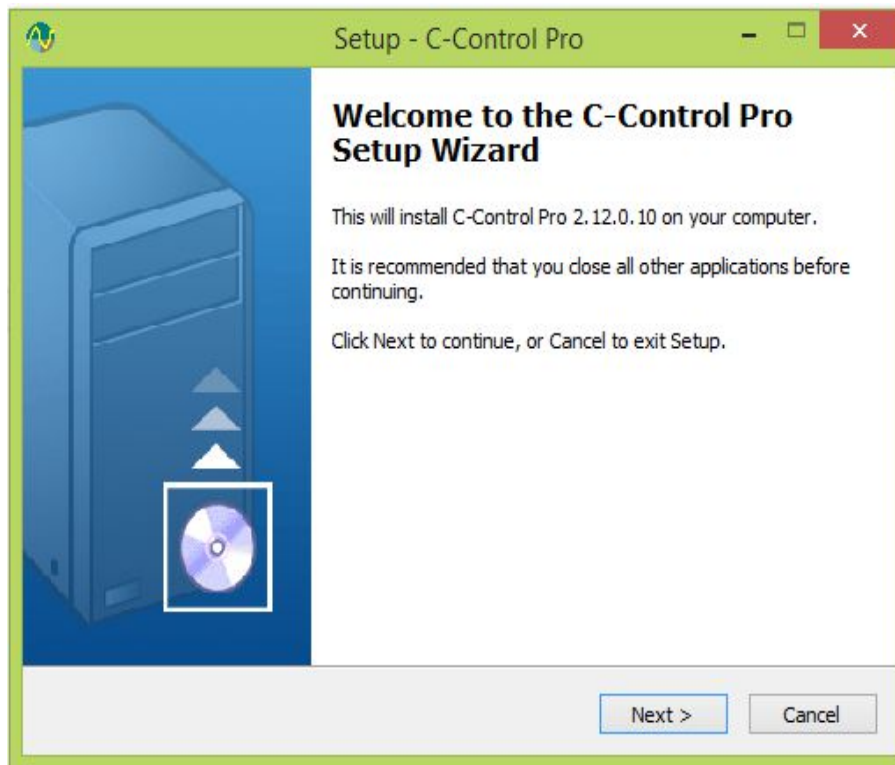


Figure1: installation de C-Control Pro

De là, sélectionnez "Installer à partir d'une liste ou une autre source" et cliquez sur "Next" ..

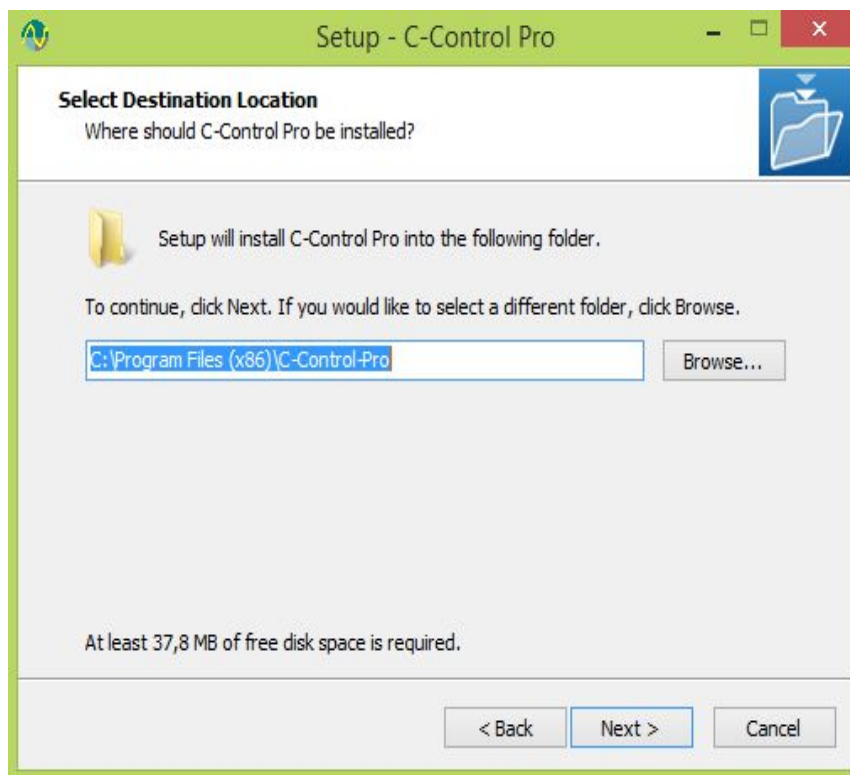


Figure 2 : deuxième étapes d'installation.

Chapitre II : Conception et Réalisation

Ensuite, tapez le chemin vers le répertoire du pilote. Si le logiciel a été installé dans "C: \ Programmes" il sera chemin "C: \ Programmes Files \ C-Control-Pro ".

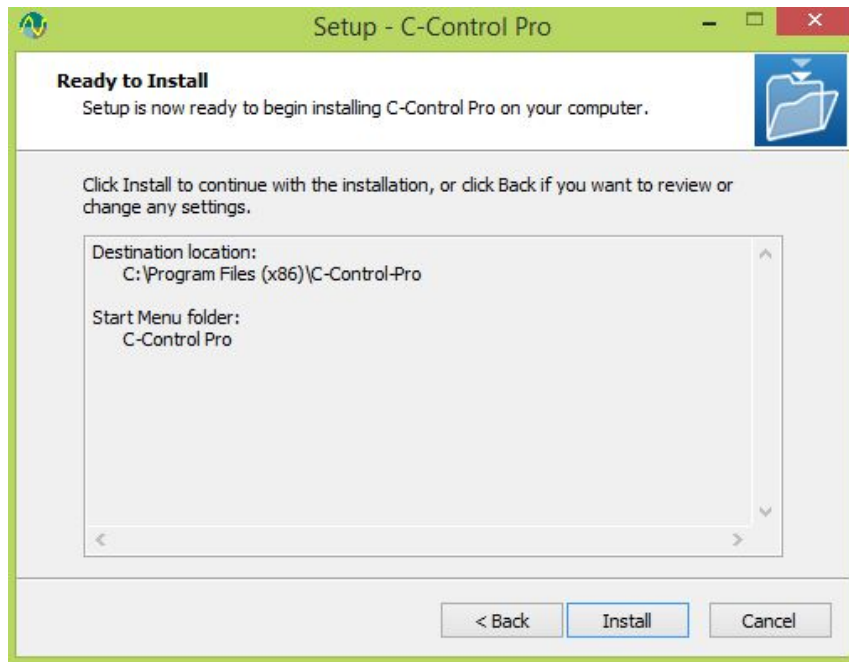


Figure 3: chemin d'installation (suite).

➤ Langage de programmation

disponibles pour la programmation du C-Control C-Control II CD du logiciel de CONRAD implique la programmation CCBASIC et BASIC ++ (comme une composante majeure de l'environnement de développement Workbench ++). Sinon peut être utilisé pour la version C-Control I 1.1 également MBasic, le C, comme le langage CCCCC développé ou pour le projet Open Control, l'utilisation rétro compatible OCBASIC.

L'je la version C-Control 1.1 peut également investir dans assembleur peut être programmé. Cependant, une assemblée spéciale appelée CCASM est nécessaire parce qu'après avoir reçu CCASM démarre programmes signés sur le nouveau C-commandes pour l'I M-Unit C-Control 2.0 et C-Control Micro.[5]

Exemples des fonctions qu' on utilise :

```
Main () 'Ceci est un commentaire

Fonction main ()
  DEFINE As Byte i
  Définir comme STRING * 10 myString

  LCD.INIT
  LCD.CLEAR
  POUR i = 1 à 10
```

Chapitre II : Conception et Réalisation

```
Mon String = "valeur de i =" & STR (i)
LCD.PRINT myString
I PROCHAINE
LCD.OFF
FIN FONCTION
```

➤ quelques captures du Robot (en cours...)

- **Conclusion**

Ce chapitre n'est pas encore finir, on a entrain de développer le code de la programmation.

- **Les perspectives**

- ✓ Un programme qui permet le robot de se déplacé dans la ligne droite
- ✓ Un programme qui permet le robot de faire un trajectoire sous forme d'un cercle.
- ✓ Un programme qui permet le robot de faire un trajectoire sous forme d'un carré.
- ✓ notre robot va détecté le mouvement de la main pour changer la direction.

Conclusion Générale

on va essayé de attendre les perspectives mentionner précédemment.