

Installation du logiciel MICRO robot



Installation du câble USB de programmation.

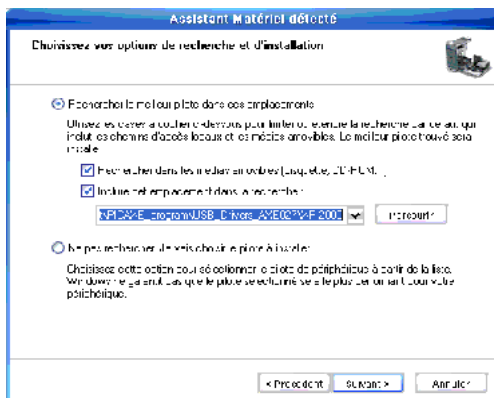
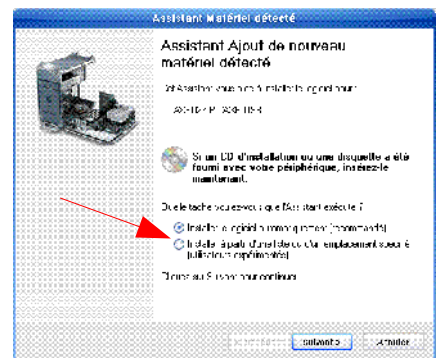
Vérifier que sur le CDrom se trouve le dossier « USB_Drivers_AXE027 », il doit être dans le dossier « PICAXE_program ».

L'électronique de conversion de signal est inclus dans le connecteur USB. Brancher le câble, sous windows XP, une fenêtre de reconnaissance de périphérique s'ouvre automatiquement

Recherche du pilote.

Sélectionner : installer à partir d'un liste...

Il va vous falloir spécifier la localisation du fichier de pilote.



Recherche du pilote.

Cocher la case rechercher dans les médias amovible.

Si vous avez copier le contenu du Cdrom sur le disque dur, vous devez cocher la case « inclure cet emplacement... » puis sur « parcourir » rechercher le dossier correspondant à votre système

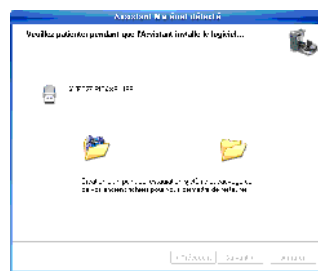
« *Micro_Robot\PICAXE_program\USB_Drivers_AXE027\XP-2000* »

Recherche du pilote.

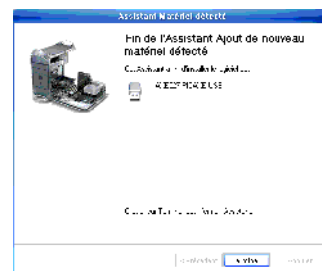
Lancer la recherche



Copie des fichiers



Confirmation de l'installation



Recommencer l'opération, le fichier d'installation de USB serial est dans le même dossier.

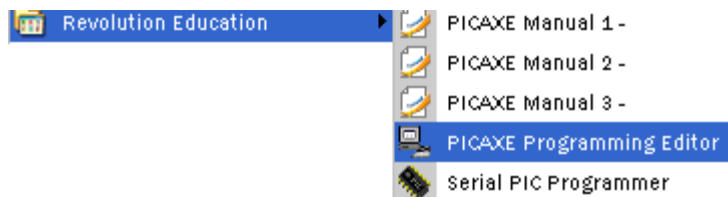
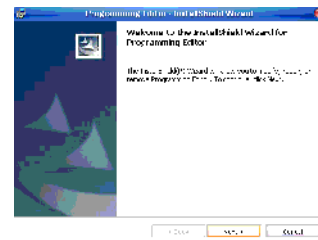
« *Micro_Robot\PICAXE_program\USB_Drivers_AXE027\XP-2000* »

Installation du logiciel MICRO robot

Dans le dossier Progam_editor lancer l'application en cliquant sur le fichier « Launchit.exe », dans la fenêtre qui s'ouvre alors cliquer sur « install programming editor »

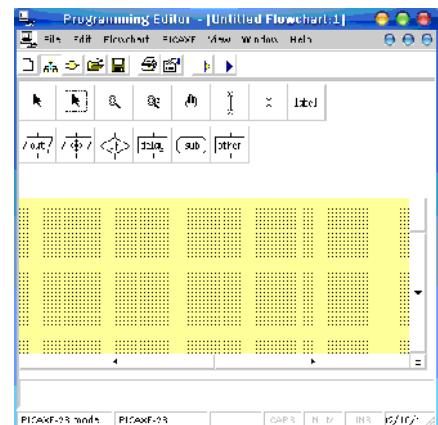


Choisir le dossier d'installation, cliquer sur « next » jusqu'à l'installation complète



Le raccourci de l'application se situe dans le menu « démarrer/ Programme / révolution éducation »

Lancer le logiciel « PICAXE programming editor »



Activer le langage

Cliquer sur l'onglet « View » puis « option »

Sélectionner la langue voulu puis sur OK..

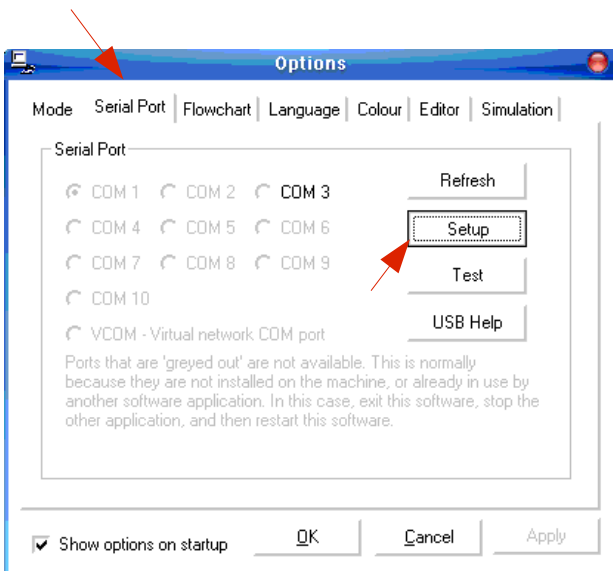
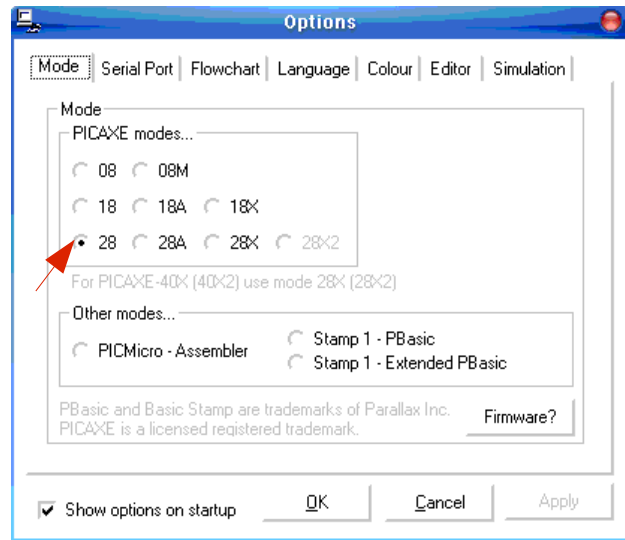
Installation du logiciel MICRO robot / Configuration

Choix de La PUCE

Le microcontrôleur livré avec le microbot est de la classe « 28 ».

Il est important de ne pas se tromper, si vous utilisez le microcontrôleur avec mémoire étendue sélectionner la classe 28X

Vous pouvez utiliser d'autres catégories tel que les Basic Stamp.



Choix du port de communication

Brancher le câble USB, il va falloir définir le protocole série pour la transmission des programmes.

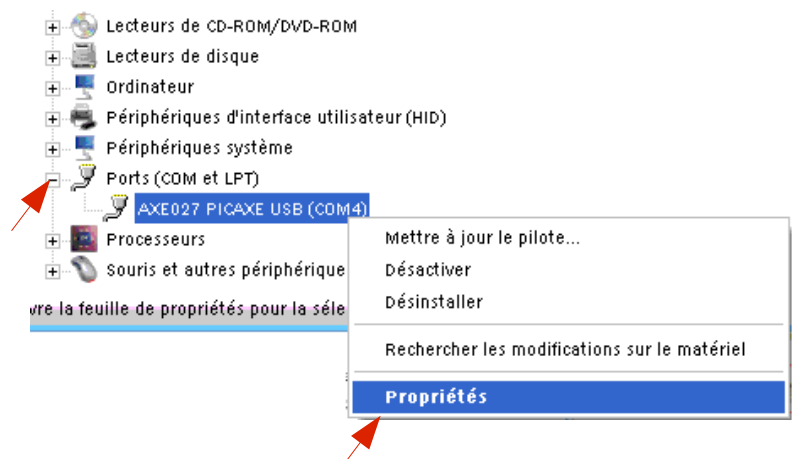
Dans le menu des options sélectionner « Port série » et cliquer sur « Configuration »

Une fenêtre de gestion de périphérique s'ouvre alors.

Choix du port de communication

Cliquer droit sur l'icône « AXE027 » situé dans la catégorie « Ports ».

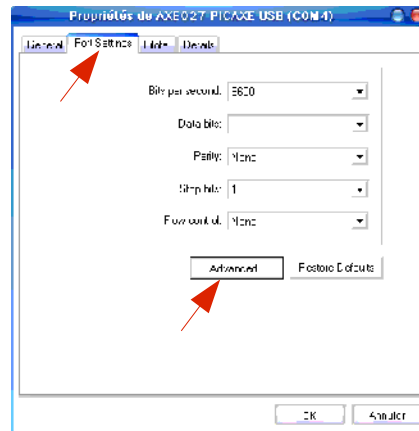
Puis sur « propriété »



Installation du logiciel MICRO robot / Configuration

Choix du port de communication

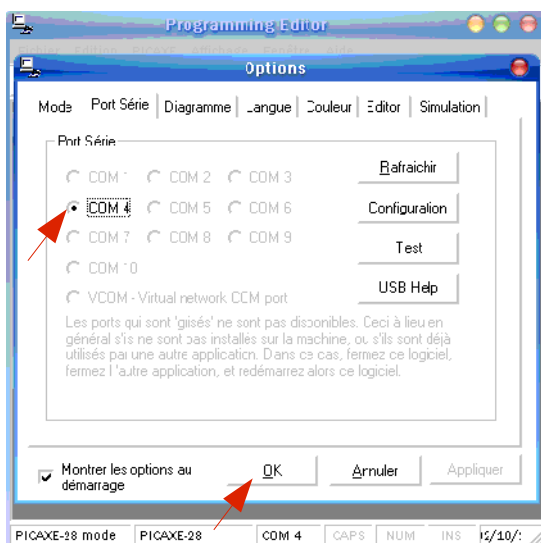
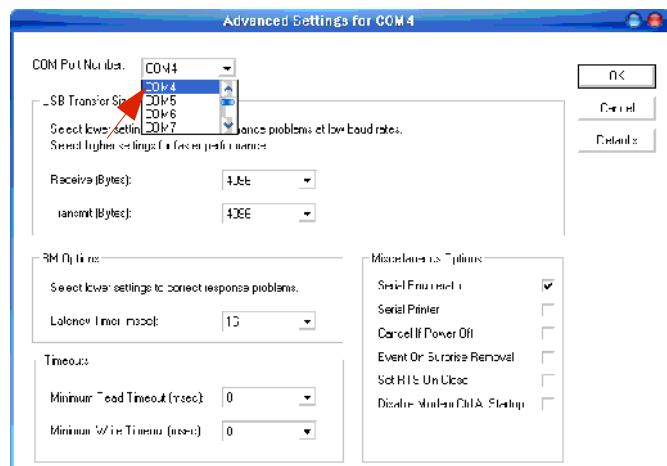
Dans la fenêtre qui s'est ouverte cliquer sur l'onglet « Port setting » puis sur « advanced »



Choix du port de communication

Dans le menu déroulant, choisir un port de communication. Il est conseillé de prendre le **com4** s'il est libre. Sinon choisir un port et renseigner le logiciel «Programming editor » à la phase suivante.

Fermer les fenetres et revenir au logiciel « Programming editor »



Choix du port de communication

Dans le menu « Options », « port série » Choisir le port de communication affecté précédemment Vous devrez peut être cliquer sur rafraîchir afin de mettre à jour le logiciel.

Décocher le case « Montrer les options au démarrage »

Cliquer sur OK et commencer à utiliser le logiciel.!!