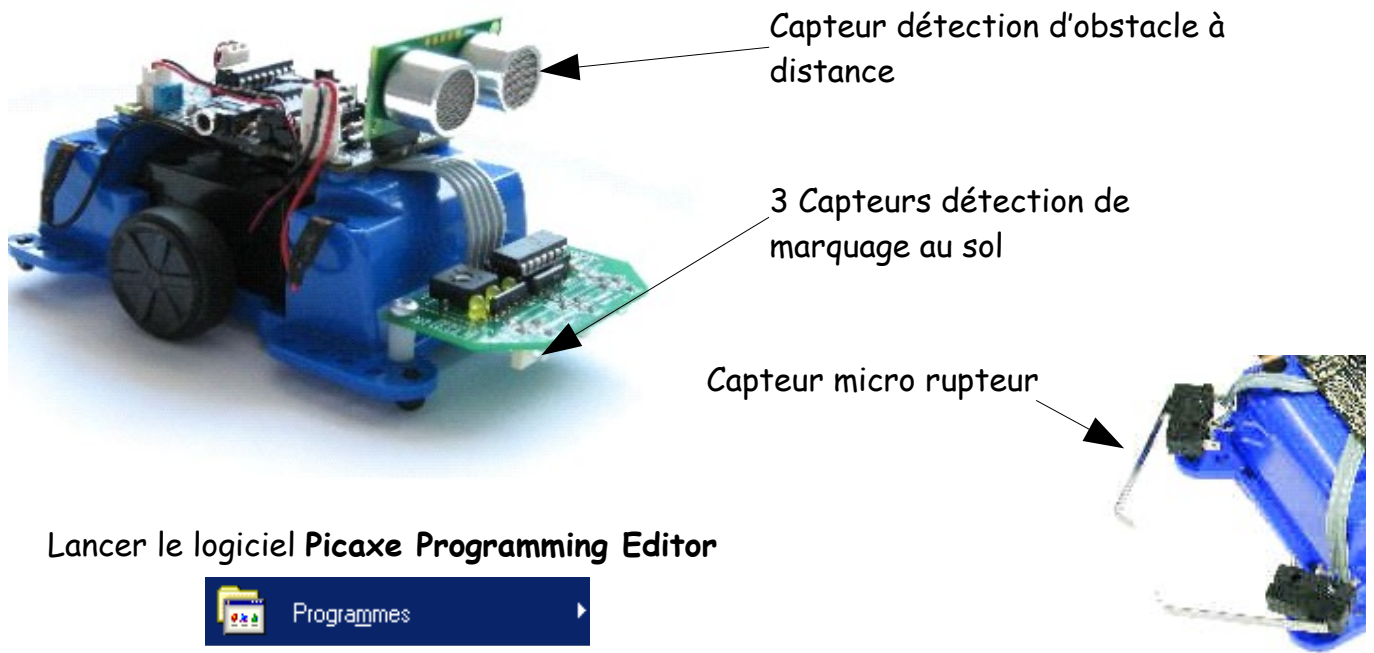


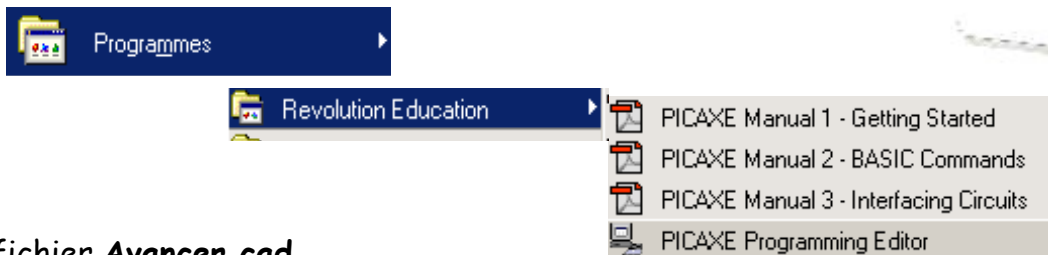
	MicroRobot	
	TP de programmation	

Pour découvrir la **programmation du Picaxe (CI)** vous allez travailler avec le micro robot. **Il possède 2 moteurs, plusieurs capteurs.**

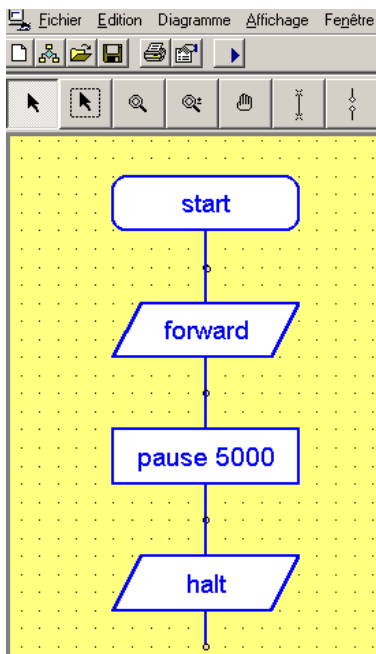
Capteur détection d'obstacle à distance



Lancer le logiciel **Picaxe Programming Editor**



Ouvrir le fichier **Avancer.cad**



Installer le câble entre l'unité centrale et le robot. Transcrire le fichier en langage basic en appuyant sur F5.

Appuyer une deuxième fois sur F5 pour transférer le programme sur le micro robot.

A l'apparition de la fenêtre ci-contre mettre le robot sous tension.

Éteindre le robot, retirer le câble et tester le programme en mettant le robot sous tension.

