

A) Présentation du robot weeebot et de son environnement :

Le robot weeebot est un robot éducatif dont on peut programmer le trajet et le comportement. Il dispose de plusieurs éléments actionneurs et capteurs qui lui permettent d'interagir avec son environnement.



La carte mère est une carte programmable basée sur la technologie libre Arduino et programmable grâce à des langages en ligne de commande (C++) ou à un langage équivalent à scratch : **weeocode** c'est ce dernier que vous utiliserez...

Le logiciel weeocode (gratuit mais inutile sans robot) sous différentes versions est disponible à l'adresse : <https://www.weeemake.com/en/download/>
Il existe pour windows PC et Mac mais aussi une version android pour smartphone et ios pour iphone..ces dernières nécessitent une liaison bluetooth qui a quelquefois du mal à s'établir...

A chaque fois que vous utiliserez le robot vous devrez effectuer les actions décrite en B) et C

B) lancer Le logiciel weeocode (vers 1)

- 1) Installer et démarrer l'ordinateur (session élève au collège)
- 2) Démarrer le programme weeocode (généralement une icône est sur le bureau)

Voici la fenêtre du logiciel, vous remarquerez que toutes les commandes sont en anglais...

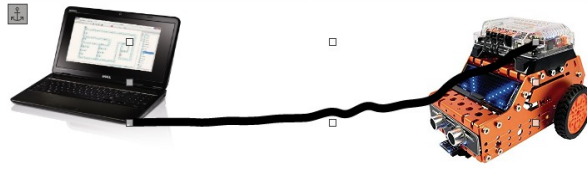


C) Connexion du robot

- 3) définissez la carte weeebot dans le menu « boards »

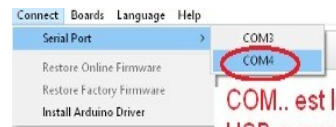


- 4) Relier le robot à l'ordinateur à l'aide du câble USB fourni



- 5) Connecter le robot.

Aller dans le menu Connecter puis pointer « Serial Port (COM) ». **Choisissez le plus grand numéro de la liste des ports** (COM4 ou COM5 ou plus)



COM.. est le port (ou la prise) USB auquel le robot est connecté

Lorsque la connexion entre le robot et le logiciel est effective cela est indiqué en haut de la fenêtre à gauche...

 WeeCode(v1.1.6) - Serial Port Connected -

Sommaire des activités de découverte

- A) Présentation du robot weeebot
- B) Lancer Le logiciel weecode (vers 1)
- C) Connexion du robot
- D) Découverte et utilisation des LED RGB
- E) Découverte et utilisation de La matrice DEL – LED Matrix
- F) Découverte et utilisation du capteur d'intensité lumineuse (light sensor)
- G) Découverte et utilisation du capteur d'intensité sonore (sound sensor)
- H) Découverte et utilisation du Buzzer
- I) Découverte et utilisation du module ultrasonore de mesure de distance
- J) Découverte et utilisation des moteurs
- K) Découverte et utilisation du module suiveur de ligne
- L) Découverte et utilisation de la télécommande

