

Electronique – Lesson 3

Objectif : Apprendre à configurer un moteur, un servo-moteur et un capteur.

Configuration

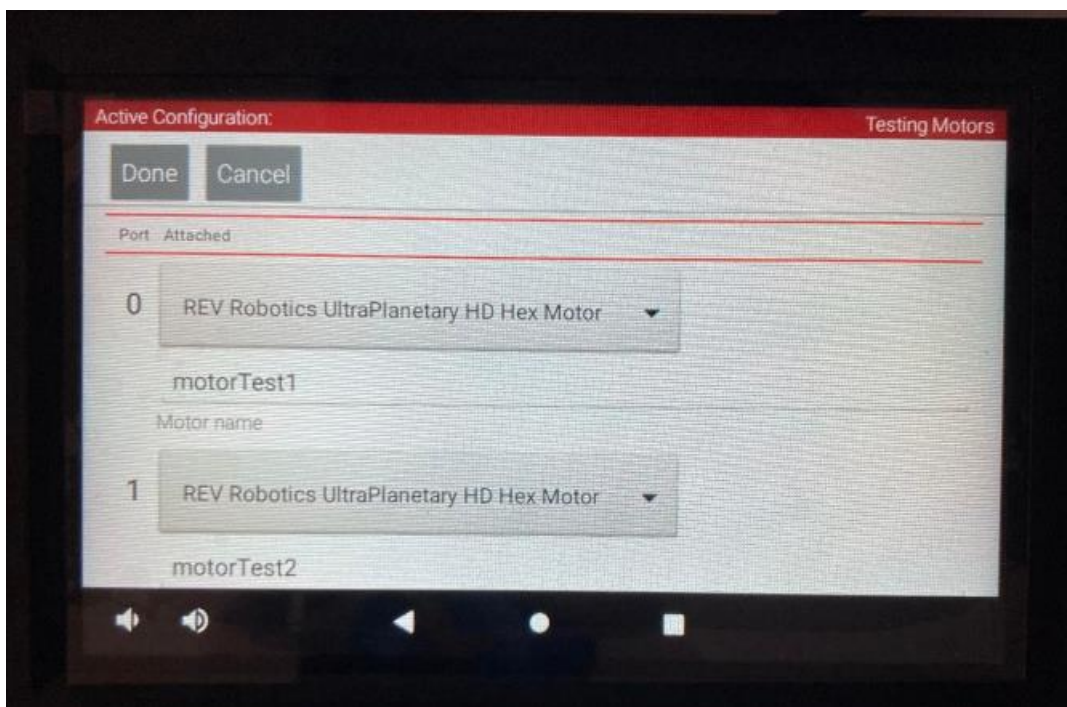
Pour configurer les moteurs, servo-moteurs et les capteurs, il faut créer un fichier de configuration.

Voici les étapes pour créer un fichier de configuration : https://ftc-docs.firstinspires.org/hardware_and_software_configuration/configuring/getting_started/getting-started.html#creating-a-configuration-file-using-the-driver-station

Les moteurs

Pour configurer un moteur, il faut suivre ces étapes : https://ftc-docs.firstinspires.org/hardware_and_software_configuration/configuring/configuring_dc_motor/configuring-dc-motor.html

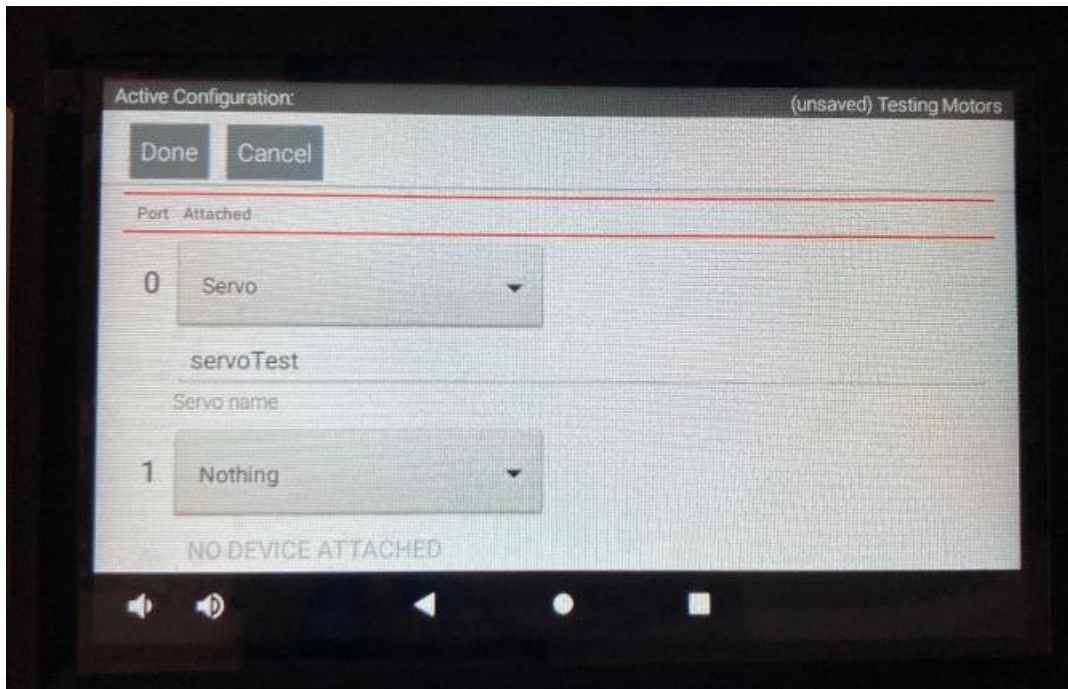
A titre d'exemple, voici deux moteurs REV Robotics sur le port 0 et 1 sur l'écran du Driver Hub :



Les servo-moteurs

Pour configurer un servo-moteur, il faut suivre ces étapes : https://ftc-docs.firstinspires.org/hardware_and_software_configuration/configuring/configuring_servo/configuring-servo.html

A titre d'exemple, voici un servo moteur sur le port 0 sur l'écran du Driver Hub :



Les capteurs

Pour configurer un capteur, il faut suivre ces étapes : https://ftc-docs.firstinspires.org/en/latest/hardware_and_software_configuration/configuring/configuring_color_sensor/configuring-color-sensor.html#configuring-a-color-distance-sensor

En suivant les différentes pages du lien précédent vous trouverez les différentes manières de configurer les différents capteurs.

Sauvegarder une configuration

Après avoir configuré vos différents éléments, vous devez sauvegarder la configuration. Pour ce faire, il faut suivre ces étapes : https://ftc-docs.firstinspires.org/hardware_and_software_configuration/configuring/saving_config/saving-config.html