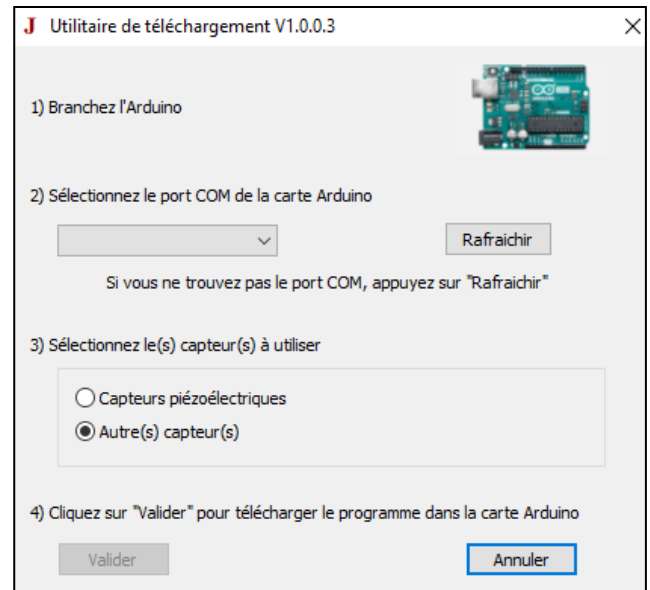


Branchement et initialisation de l'Arduino

- 1) Lancer le programme **Téléchargement Arduino**.

La fenêtre ci-contre s'ouvre.



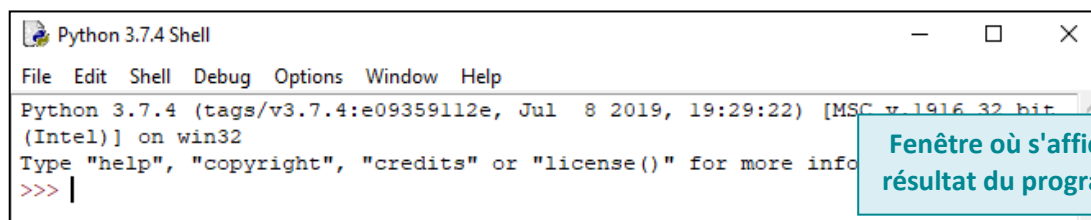
- 2) A l'aide du cordon USB, relier la carte Arduino à l'ordinateur. Une led verte doit s'allumer.
- 3) Clic sur **Rafraichir** afin que le port de communication soit déterminé automatiquement. Le noter car il sera utile dans les programmes.
- 4) Clic sur **Valider**.
- 5) Brancher sur le shield Grove le capteur qui sera utilisé dans le TP. Plusieurs capteurs peuvent être branchés.

Remarque : Voir le TP pour connaître le numéro du port digital ou analogique utilisé par le capteur.

Interpréteur et lancement d'un programme

- 1) Lancer l'**Interpréteur Python**.

C'est dans cet interpréteur que sera lancé le programme créé (ou téléchargé) en langage Python qui permet de commander l'Arduino et ses capteurs. La fenêtre ci-dessous s'ouvre.



- 2) Clic sur **File** puis **Open...** si fichier existant ou **New file** si nouveau fichier.

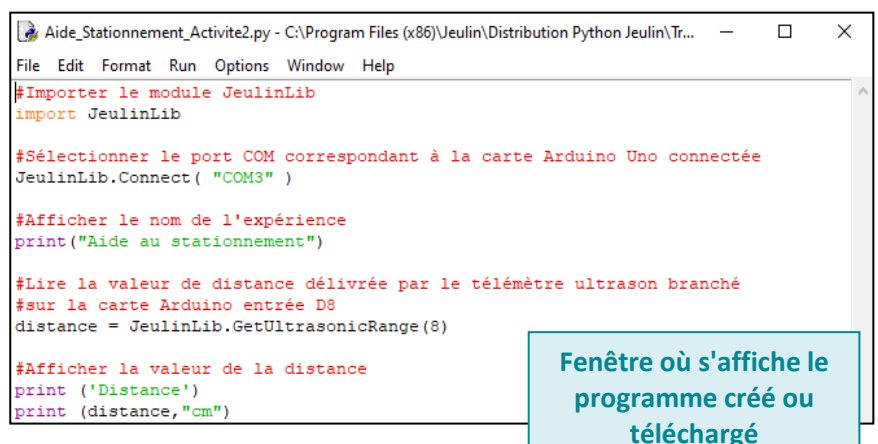
- 3) Rechercher éventuellement le fichier python à ouvrir du type **xxxxxx.py**

- 4) Dans la nouvelle fenêtre ouverte, clic sur **File** puis **Save As...**

Enregistrer le fichier à l'emplacement souhaité.

Remarque : A chaque modification du programme il doit être sauvegardé avant d'être lancé (**File** puis **Save**).

- 5) Pour lancer le programme, dans la même fenêtre, clic sur **Run** puis **Run module**.



Le programme est exécuté dans la fenêtre de l'interpréteur.

Remarque : **Ctrl + C** pour stopper un programme qui tourne en boucle.