

Guía de instalación y control del software

DCANXT Remote-Control

Sitio de descarga: <http://www.dcatechnologies.com/Index.html>

Descripción

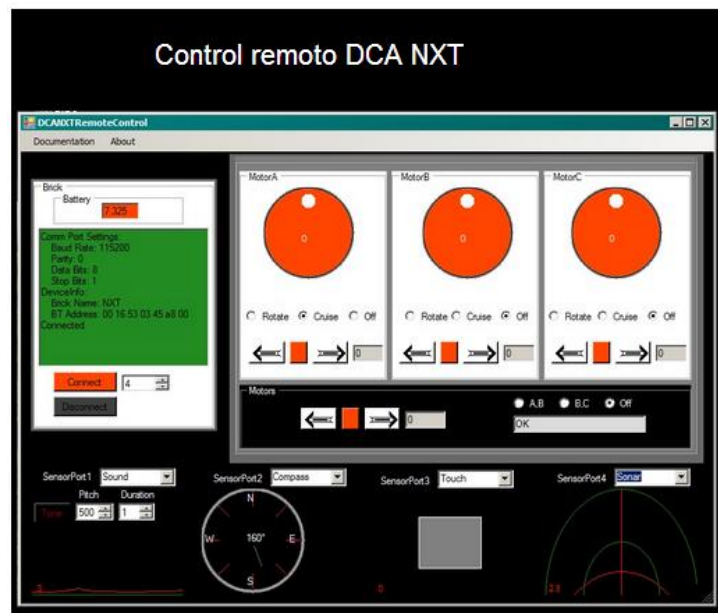
Control remoto DCA NXT permite a un robot NXT ser controlado de forma remota a través de BlueTooth.

Los controles de motor proporcionan movilidad y el control de sensores proporcionan información sobre el ángulo de robots, los sensores pueden ser controlados para detectar sonido, la distancia a objetos cercanos.

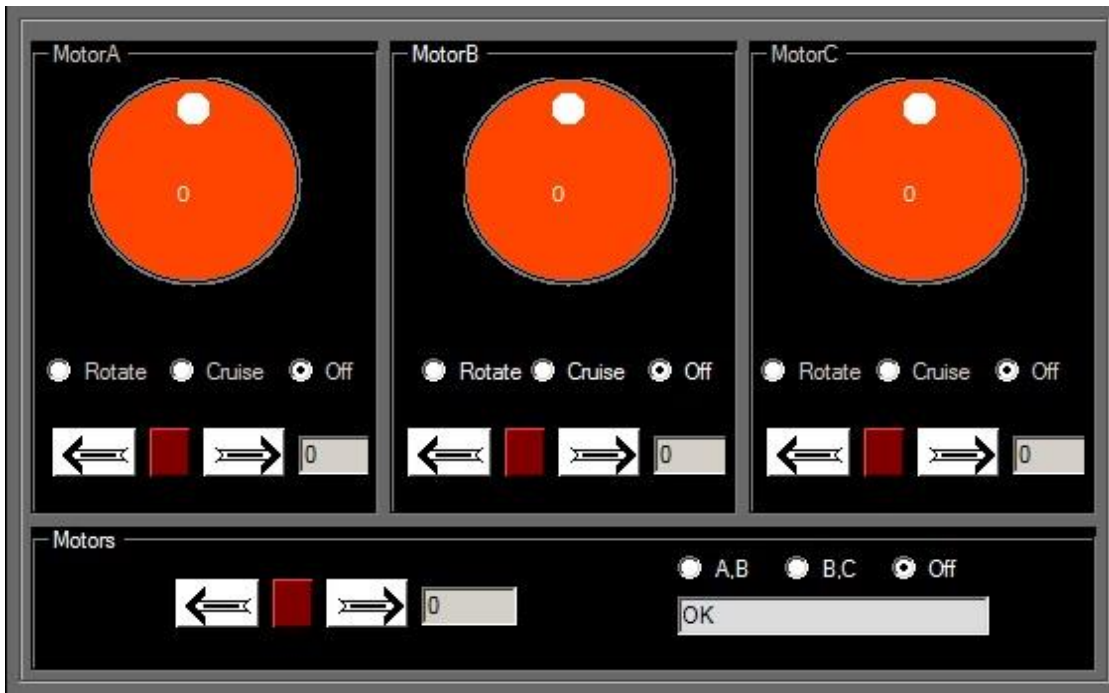
Los motores pueden ser movidos individualmente o en conjunto. Cuando se mueve de forma individual, un motor se puede ejecutar continuamente o se puede controlar para una duración deseada.

Los sensores son intercambiables y cualquier tipo de sensor puede ser conectado a cualquier puerto del sensor.

La configuración de los puertos se guarda cuando se apaga o cierra la aplicación y si se abre nuevamente es necesario mantener la posición de las entradas y salidas.



Botón de Control de Motores



El botón de control único del motor se utiliza para mover individualmente cada motor.

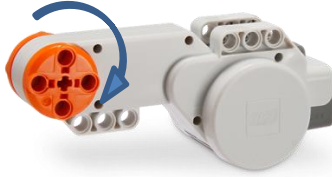
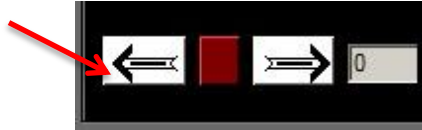
Control Único de Motores

Para girar un motor:

1. Seleccione el control de la radio en Girar.(Rotate)



2. Presione el botón de velocidad (flecha) hacia la izquierda para aumentar la fuerza de giro del motor a favor de las manecillas del reloj teniendo el motor en la siguiente posición.



3. --- Las flechas o botones de velocidad determina la dirección de giro y la potencia del motor.



Si presiona el botón de velocidad (flecha) de la derecha aumenta la fuerza de giro del motor en sentido contrario a las manecillas del reloj teniendo el motor en la siguiente posición



4. --- La mayor velocidad del motor es 100.

Para permitir que un motor funcione de forma continúa:

1. Seleccione el control de radio Cruise.



2. Presione el control de velocidad hacia la derecha o izquierda dependiendo de la dirección de giro deseada

Control Múltiple de Motores

Para mover los motores A y B juntos seleccione el botón AB.



El control de velocidad determina la dirección y la potencia del motor.

Presione el control de velocidad hacia la derecha o izquierda dependiendo de la dirección de giro deseada

Configurar comunicaciones

Utilice el control de número al lado del botón de conexión e introduzca su BlueTooth puerto de comunicación utilizado para comunicarse con el robot.

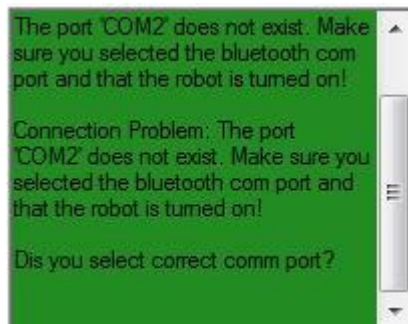


Pulse el botón Conectar.

Si la comunicación funciona correctamente, verá en la pantalla de ladrillo:



Si la comunicación falla, aparecerá en la pantalla de ladrillo:



Resolución de problemas de comunicación:

La mayoría de los problemas comunes

1. El NXT no está encendido.
2. Bluetooth de la PC no reconoce el NXT.
3. Configuración incorrecta de Puerto de Bluetooth.

Posibles soluciones.

Encienda el NXT.

Utilice los botones de color de gris, para navegar hasta el menú del icono de BlueTooth.

Utilice el botón naranja y pulse 5 veces.

Muestre la conexión visible.

En esta aplicación seleccione el puerto de comunicación, utilice los botones para conectar.

Para encontrar el puerto COM

Vaya al panel de control de Windows, seleccione los dispositivos BlueTooth.

Seleccione la pestaña Puertos Com.

Utilice el primer puerto COM mencionado - el número que aparece debe indicar el número de puerto Com.

Pulse el botón de conexión.

Ahora debería estar conectado.

Asegúrese de que su BlueTooth se conecte

Si usted nunca ha utilizado NXT con Bluetooth

(PC) Desde Windows, vaya al panel de control y abra la caja de diálogo de dispositivos Bluetooth.

(PC) Vaya a la pestaña de opciones y se les presentarán todas las casillas de verificación.

(ROBOT) Encienda su NXT.

(PC) Vaya a la pestaña dispositivos en el cuadro de diálogo Bluetooth.

(PC) Pulse el botón Agregar.

(PC) Marque la casilla de verificación dejar el dispositivo listo y pulse el botón Siguiente.

(PC) Esperar hasta que se encuentre el dispositivo, a continuación, seleccione el icono del dispositivo en la lista, y luego pulse el botón Siguiente.

(PC) Seleccione Deseo elegir mi propia clave de acceso - introduzca 1234 en el cuadro de edición (o alguna pequeña combinación de números).

(NXT) El robot ahora debe mostrar automáticamente una pantalla de clave de acceso.

(NXT) Utilice el botón gris para pasar a un número y el botón naranja para seleccionar. Haga esto hasta que haya introducido su clave de acceso.

(NXT) Finalmente utilice el botón gris y pase a la marca de verificación - utilice el botón naranja y seleccionar.

(PC) Si usted no logró aprobar clave lo suficientemente rápido, entonces el cuadro de diálogo muestra un botón de retroceso y el NXT muestra un mensaje de que no encuentra nada.

(PC), Pulse de nuevo el botón, presione el botón siguiente.

(NXT) Usted debe haber completado clave de acceso, si no seguir adelante (no te preocupes si te quedas sin tiempo).

(NXT) Seleccione marca de verificación y pulse el botón naranja.

(PC) Pulse el botón Finalizar en el cuadro de diálogo Dispositivos, a continuación, pulse Aceptar.

(PC) Desde el cuadro de diálogo Dispositivos vaya al COM de ficha de Puertos y anote el número de puerto COM saliente.

(PC) Iniciar aplicación DCANXTRemote-Control e introduzca el número de puerto COM al lado del botón de conexión.

(PC) Pulse el botón de conexión – El NXT ahora se debe conectar - usted debe ver la información de comunicación en la pantalla.



```
Comm Port Settings:  
Baud Rate: 115200  
Parity: 0  
Data Bits: 8  
Stop Bits: 1  
DeviceInfo:  
Brick Name: NXT  
BT Address: 00 16 53 03 45 a8 00  
Connected
```