

FICHES

Manuel utilisateur application « gestion des pattes »

(1) Ecran principal :

The screenshot shows the main interface of the 'Mimi pattes' application. At the top left is the 'Mimi pattes' logo. The central area features a 3D model of a robot's legs. Below this is a control panel with a 'Connexion' status indicator (a yellow dot), a battery level of 0.0 V, and several checkboxes for leg configuration: 'Avt Gch', 'Avt Droit', 'Gauche', 'Droite', 'Arr Gch', 'Arr Drt', 'Inv. Gch', and 'Inv. Drt'. The panel also displays joint angles for 'Epaule', 'Coude', and 'Poignet' (shoulder, elbow, and wrist) with three sliders for 'Rotation épaule', 'Rotation coude', and 'Rotation poignet'. A bottom navigation bar contains icons for back, home, and search. The status bar at the very bottom shows the time as 14:28 and various system icons.

Callouts and their descriptions:

- Visualisation de la sélection des pattes en 3D
- Menu patte : Paramétrage, Quitter...
- L'écran tactile permet de modifier l'angle de vue 3D (Faire glisser le doigt)
- Voyant communication
- Connexion vers MIMI
- Rotation épaule
- Rotation coude
- Rotation poignet
- Sélection de la patte et inversion du sens de rotation de l'épaule
- Consigne de position de l'articulation
- Couple de l'articulation pour la patte sélectionnée dans le menu paramètre
- Ecart de position de l'articulation pour la patte sélectionnée dans le menu paramètre

(2) Paramétrage du module Bluetooth, de la durée avant mise en veille et de la sélection du numéro de patte (menu paramètre):

The screenshot shows the 'Mimi configuration' menu. It includes fields for 'identifiant bluetooth' (set to HC-05), a 'Scan' button, 'Durée avant mise en veille MIMI (en seconde)' (set to 120), and 'Numéro de pattes (1 avt gch, 4 cnt gch, 7 arr gch)' (set to 1). An 'Enregistrer les paramètres' button is at the bottom.

Callout:

- Sélection du numéro de la patte pour le retour du couple et de l'écart de position (Coté gauche)

Attention : Le changement de la durée de mise en veille ou du numéro de patte n'est pris en compte par « MIMI » que lors d'une demande de connexion réussie.

(3) Connexion au robot (appuis sur le bouton « connexion »)

Attention : « MIMI » doit être sous tension avant la demande de connexion. Assurez-vous également que le module Bluetooth a été paramétré correctement. La connexion peut prendre plusieurs secondes. En cas de problème de connexion arrêtez puis redémarrez MIMI.

The screenshot shows the Mimi pattes application interface. At the top left, there is a logo and the text "Mimi pattes". The main area features a 3D model of a robot with its legs highlighted in yellow. Below the model is a control panel with a "Déconnexion" button and a table of joint data. The table has columns for joint names, torque, and position. To the right of the table are three sliders for adjusting joint positions. A battery status indicator shows 11.8V. The bottom of the screen displays a standard Android navigation bar with icons for back, home, and recent apps, along with the time 15:10 and various system icons.

Les pattes sélectionnées apparaissent en jaune sur la vue 3D

Le robot est connecté à la tablette

Ce bouton permet maintenant la déconnexion

Les curseurs permettent de modifier la position des pattes sélectionnées

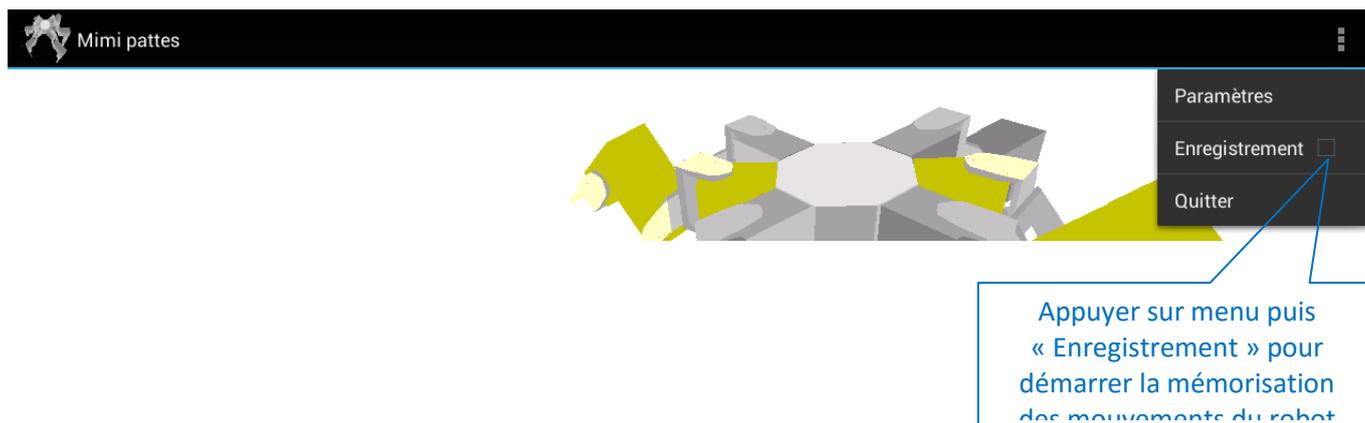
Déconnexion		Epaule	400	0	-1	
Batterie	11.8V	Coude	347	0	0	
<input type="checkbox"/> Avt Gch	<input type="checkbox"/> Avt Droit	Poignet	0	0	-1	
<input checked="" type="checkbox"/> Gauche	<input checked="" type="checkbox"/> Droite					
<input type="checkbox"/> Arr Gch	<input type="checkbox"/> Arr Drt					
<input type="checkbox"/> Inv. Gch	<input type="checkbox"/> Inv. Drt					

Attention les valeurs de couple et d'écart de position correspondent à ceux de la patte sélectionnée dans le menu « paramètre »

La période de rafraîchissement du couple et de l'écart de position est d'environ 1 seconde.

Attention : Il est recommandé de se déconnecter avant de quitter l'application.

(4) Enregistrement d'une séquence de mouvement (le robot doit être connecté):



La mémorisation des trames envoyées correspondantes aux mouvements effectués ainsi que du temps entre chaque émission est enregistré dans le fichier « last record » du répertoire « MIMI » accessible sous la racine de la tablette.

Ce fichier texte peut être récupéré sur un PC pour analyse, ou utilisé dans l'application de séquencement afin de répéter automatiquement le cycle.

L'enregistrement doit être arrêté avant de quitter l'application.