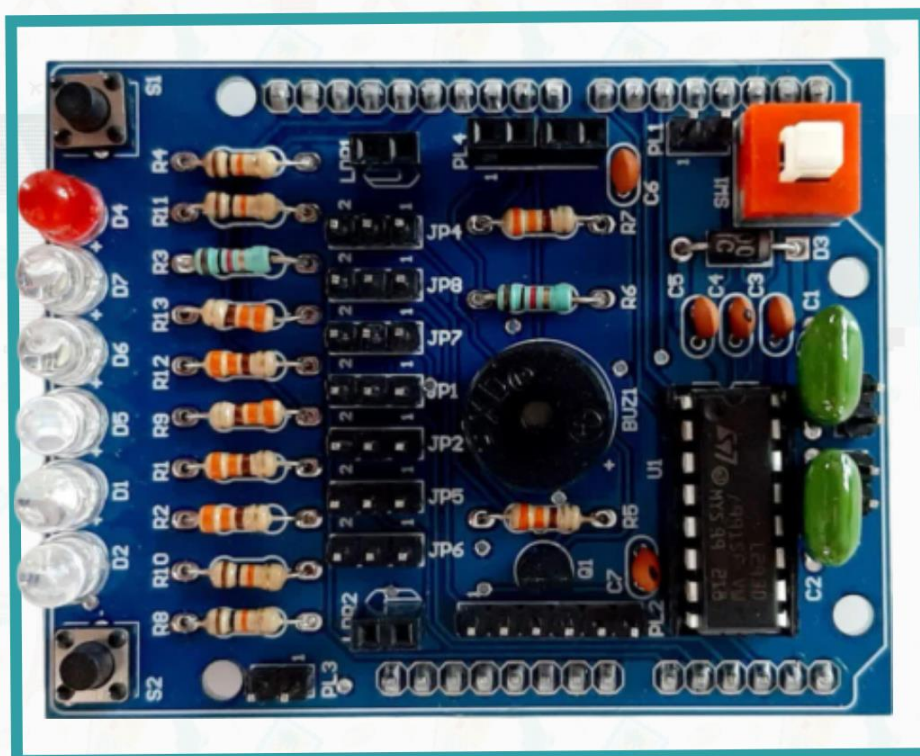


Robo Vira UNO SHIELD

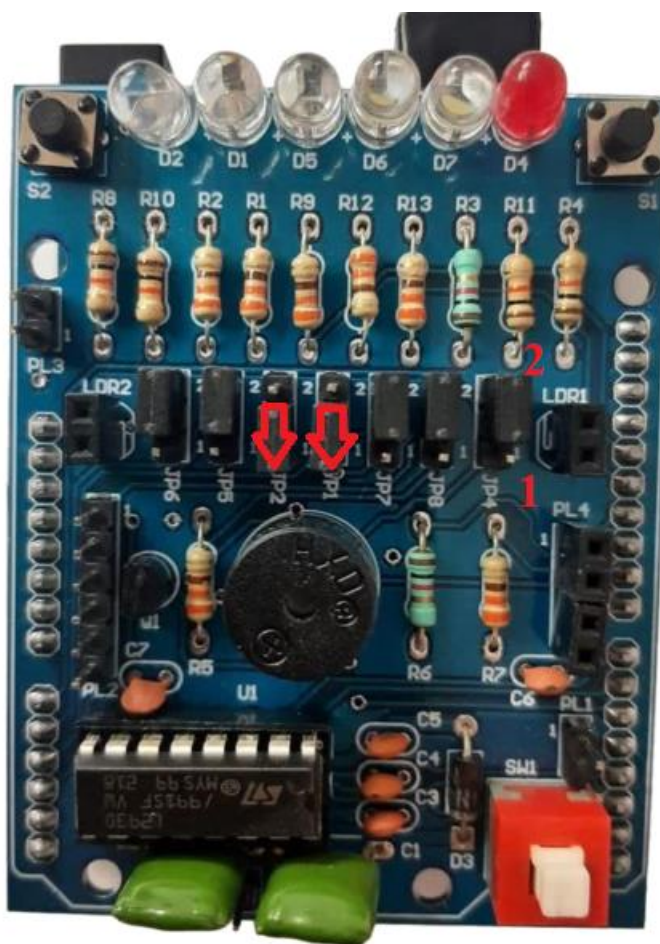


راه اندازی حسگرها، موتور و
LED, Buzzer, Switch

A. برنامه ریزی

اتصال کابل usb - قطع باطری - نصب نرم افزار اردوینو و درایور - انتخاب شماره پورت

وضعیت	شماره جامپر
Mode1	JP1
Mode1	JP2
--	JP3
--	JP4
--	JP5
--	JP6
--	JP7
--	JP8



B. روشن کردن LEDs

اتصال باطری - برنامه نویسی پایه های (1,2,A0,A1,13) - تنظیم جامپر ها

وضعیت	شماره جامپر
Mode2	JP1
Mode2	JP2
--	JP3
--	JP4
--	JP5
--	JP6
Mode2	JP7
Mode2	JP8

دسترسی به کد:

<https://dl.video.robovira.ir/ArdCode/LEDs.rar>



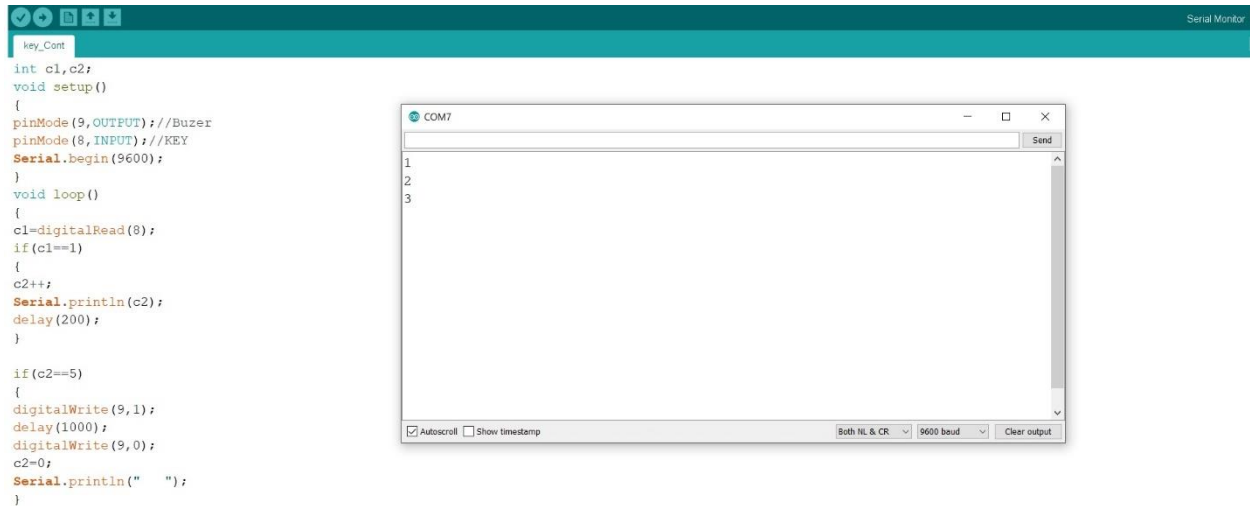
C. راه اندازی درگاه سریال و تست کلید های ورودی:

اتصال باطری یا کابل USB – برنامه نویسی پایه های (۸ و ۱۲) – تنظیم جامپر ها

وضعیت	شماره جامپر
Mode1	JP1
Mode1	JP2
--	JP3
--	JP4
--	JP5
--	JP6
--	JP7
--	JP8

دسترسی به کد:

https://dl.video.robovira.ir/ArdCode/key_Cont.rar



```
key_Cont
int c1,c2;
void setup()
{
  pinMode(9,OUTPUT); //Buzzer
  pinMode(8,INPUT); //KEY
  Serial.begin(9600);
}
void loop()
{
  c1=digitalRead(8);
  if(c1==1)
  {
    c2++;
    Serial.println(c2);
    delay(200);
  }

  if(c2==5)
  {
    digitalWrite(9,1);
    delay(1000);
    digitalWrite(9,0);
    c2=0;
    Serial.println(" ");
  }
}
```

Serial Monitor

COM7

1
2
3

Autoscroll Show timestamp Both NL & CR 9600 baud Clear output

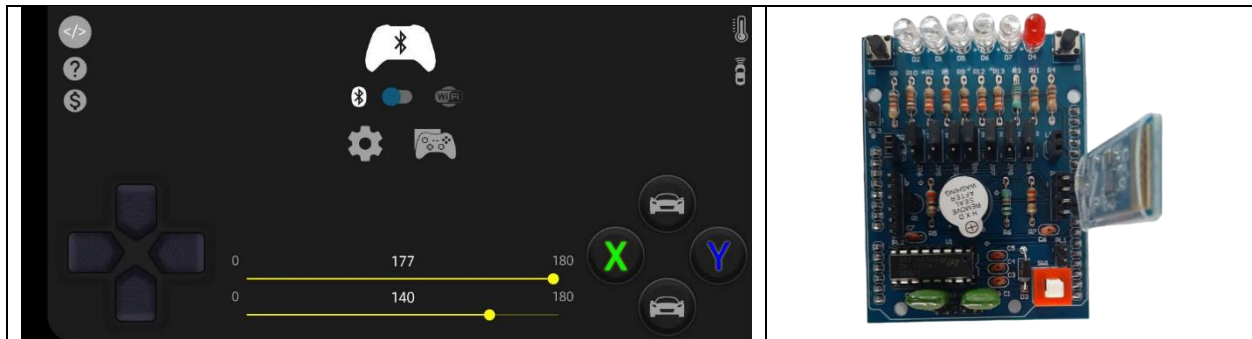
D. راه اندازی ماژول بلوتوثی و ربات کنترلی:

اتصال باطری یا کابل USB – برنامه نویسی پایه های (۱۱۰ و ۱۱) – تنظیم جامپر ها

وضعیت	شماره جامپر
---	JP1
---	JP2
--	JP3
--	JP4
--	JP5
--	JP6
--	JP7
--	JP8

دسترسی به کد و دانلود اپ کنترلی:

https://dl.video.robovira.ir/ArdCode/Bluetooth_Vira.rar



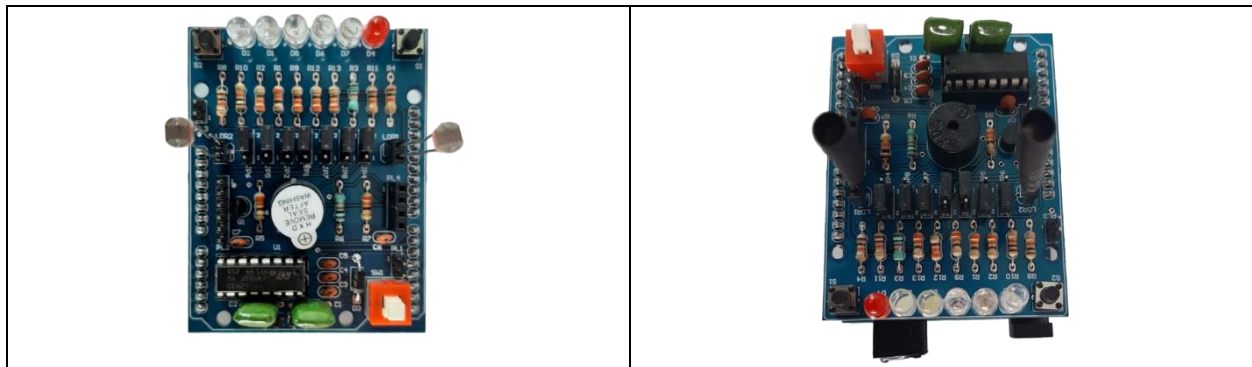
E. راه اندازی حسگر های نوری:

اتصال باطری یا کابل USB – برنامه نویسی پایه های (A0,A1) – تنظیم جامپر ها

وضعیت	شماره جامپر
---	JP1
---	JP2
--	JP3
Mode2	JP4
Mode2	JP5
--	JP6
--	JP7
--	JP8

دانلود نمونه کد:

https://dl.video.robovira.ir/ArdCode/LDR_vira.rar



F. راه اندازی حسگر های IR :

اتصال باطری یا کابل USB – برنامه نویسی پایه های مربوطه – تنظیم جامپر ها – اتصال حسگر ها به PL2

وضعیت	شماره جامپر
---	JP1
---	JP2
--	JP3
Mode1	JP4
Mode1	JP5
Mode2	*JP6
Mode2	JP7
Mode2s	JP8

***:تغذیه برد IR می باشد که عدد ۱ مشخص کننده + در خروجی PL3 است.**

دانلود نمونه کد:

https://dl.video.robovira.ir/ArdCode/IR_ROBOT.rar




G. راه اندازی حسگر های فاصله یاب:

اتصال باطری یا کابل USB – برنامه نویسی پایه های مربوطه – تنظیم جامپر ها – اتصال حسگر ها به PL4-PL2

وضعیت	شماره جامپر
---	JP1
---	JP2
--	JP3
--	JP4
--	JP5
--	JP6
--	JP7
--	JP8

دانلود نمونه کد:

https://dl.video.robovira.ir/ArdCode/SRF_VIRA.rar

									
	<table border="1"><tr><td>Vcc</td><td>PL4(4)</td></tr><tr><td>Trig</td><td>PL4(3)</td></tr><tr><td>Echo</td><td>PL2(1)</td></tr><tr><td>Gnd</td><td>PL2(2)</td></tr></table>	Vcc	PL4(4)	Trig	PL4(3)	Echo	PL2(1)	Gnd	PL2(2)
	Vcc	PL4(4)							
	Trig	PL4(3)							
	Echo	PL2(1)							
Gnd	PL2(2)								

پیوست ۱: معرفی پایه ها و سوکت ها

ردیف	عنوان	کاربرد	تصویر
۱	PL1	ورودی باطری	
2	PL2	ورودی حسگر های IR	
3	PL3	خروجی تغذیه IR	
4	PL4	ماژول بلوتوث	
5	M1	خروجی موتور ۱	
6	M2	خروجی موتور ۲	
7	S1	کلید ورودی ۱	
8	S2	کلید ورودی ۲	
9	SW1	کلید فعال سازی باطری	
10	LDR1	حسگر نور ۱	
11	LDR2	حسگر نور ۲	

پیوست شماره ۲: عملکرد جامپر ها

MODE2	MODE1	نام
فعال ساز LED	برنامه ریزی برد	Jp1
فعال ساز LED	برنامه ریزی برد	JP2
فعال ساز LDR	فعال ساز IR	JP4
فعال ساز LDR	فعال ساز IR	JP5
فعال ساز تغذیه PL3	غیر فعال ساز تغذیه PL3	JP6
فعال ساز IR	فعال ساز LED	JP7
فعال ساز IR	فعال ساز LED	JP8

پیوست شماره ۳:

بدون وابستگی جامپر	MODE2	MODE1	شماره پایه
	LDR1	PL2(6)	A0-JP4
	LDR2	PL2(5)	A1-JP5
	PL2(4)	LED6	A2-JP7
	PL2(3)	LED7	A3-JP8
PL2(2)			A4
PL2(1)			A5
	LED1	USB-PRO	0-JP1
	LED2	USB-PRO	1-JP2
IN4			2
EN2			3
IN3			4
IN2			5
EN1			6
IN1			7
SW1			8
Buzer			9
PL4(1)+1k			10
PL4(2)			11
SW2			12
LED			13