

# Notice d'utilisation de la carte Orion

# (Makeblock)



## Sommaire

- 1. Description du matériel et particularités
- 2. Spécification ou notice d'assemblage
- 3. Installation du logiciel
- 4. Mise en service
- 5. Procédure de programmation
- 6. Exemples de programmation
- 7. Annexe

## 1. Description du matériel et particularités

La carte "Me Orion", fabriquée par la marque Makeblock est basée sur un ATmega 328P, comme la carte Arduino Uno,( qui pilote le MBot ), et possède 8 ports par connectique « RJ25 ».

Cette carte possède une interface de puissance intégrée à la carte qui permet de piloter directement deux moteurs à courant continu sous 6 à 12 V et 1 A max depuis deux borniers à clips.

La carte Me Orion comporte également un buzzer pouvant être mis en fonction grâce à un micro-interrupteur.

Cette carte est compatible avec la plupart des modules développés par la marque et est pilotable par le logiciel Mblock.



# 2. Spécifications ou notice d'assemblage

## Disposition de la carte ORION



Tous les connecteurs RJ25 (appelés port) des cartes microprogrammées et modules Makeblock sont identifiés à l'aide de six couleurs :

Couleur	Fonction	Modules
	La tension de sortie de ce port est comprise entre 6 et 12 V et permet de commander des moteurs.	Me Commande de moteur CC Me Commande de servomoteur Me Commande de moteur pas à pas
	Port digital simple (une entrée ou une sortie)	Me Détecteur ultrasonique Me Led RGB Me Capteur de température et humidité
	Port digital double (deux entrées ou deux sorties)	Me Afficheur 7 segments Me Détecteur infrarouge passif PIR Me Détecteur de ligne
	Liaison série	Me Bluetooth
	Port analogique (une ou deux entrées)	Me Potentiomètre Me Joystick Me Détecteur de bruit
	Liaison I2C	Me Gyroscope

### Interface de puissance



L'interface de puissance permet de faire fonctionner directement 2 moteurs à courant continu à l'aide d'une connexion par bornier.

Il est nécessaire d'utiliser une alimentation externe (piles / accumulateurs ou adaptateur 220V), qu'il faut brancher dans le connecteur jack prévu à cet effet et mettre l'interrupteur "Power Switch" sur ON

#### Tension : 6-12 volt DC Ampérage Maximal : 3 A

Deux autres moteurs à courant continu peuvent être pilotés, via les ports 1 et 2, à l'aide d'un module "Me Interface Moteur"

### Spécifications

- Mode de communication : UART, I<sup>2</sup>C, digital I/O, analog input
- Dimensions : 80 x 60 x 18 mm (L x W x H)
- Logiciel et programmation : mBlock pour Mac/Windows, iPad mBlocky, Arduino IDE

### Connexions

Pour un fonctionnement basique et en utilisant la configuration standard vous allez devoir connecter les câbles de la façon suivante.

#### 1- Connexion par câble RJ25

La plupart des modules se connectent à la carte par des câbles RJ25 ( en s'assurant de la compatibilité du port choisi )

#### 2- Connexion via module « Me Adaptateur RJ25 »

Certains capteurs ont besoin de ce module adaptateur RJ25 pour se connecter à la carte :

- Capteur de contact
- Sonde de température
- 3- Connexion par bornier

Pour l'interface de puissance, les sorties se font par connexion à l'aide d'un bornier (fil + et fil - ). Exemple : moteur courant continu, vérin ...







## 3. Installation du logiciel

Le logiciel mBlock intègre l'environnement de Scratch en ajoutant la possibilité de piloter du matériel tels que les produits de la gamme Arduino<sup>™</sup>, Grove ainsi que la gamme de produits Makeblock. Bien évidemment, le logiciel mBlock reste la solution la plus adaptée pour la programmation de la carte Orion.

Il existe un fonctionnement local, installé sur le poste informatique. Cette version me semble intéressante dans une salle de classe de Technologie pour une question de dépendance du réseau.

Et un fonctionnement en ligne, directement depuis la plateforme Makeblock-MBlock.

Pour chacun de ces modes de fonctionnement, il y a une version **V3** et une version **V5** de mBlock.







Lorsque vous démarrez l'application, vous accédez à l'interface suivante :



On constate que l'écran est décomposé en 3 parties, une partie de simulation (1) avec le *"lutin*", une partie de programmation (2) et une partie de configuration (3) avec les *"objets*".



Lorsque vous démarrez l'application ou la version en ligne, vous accédez à la page suivante :

makeblock   mBlock 🛇, 🖀 Fichier 🖌 Éditer	Sans titre Publier Publier	📀 Parcours d'apprentissage 🧃 Tutoriels 📾 Retours 🚥 🌍 🗾 Editeur Python
makeblock   mBlock © Ficher 2 falter	Sine titee Publice P	Patrours d'apprentissage in Tutoriels Retours ••• • • • • • • • • • • • • • • • • •
Commutateu ⊙ Téléverser of of	de mole Endirect inctor extension	

On constate que l'écran est décomposé en 3 parties, une partie de simulation (1), une partie de programmation (2) et une partie de configuration (3).

## 4. Mise en service Version V3

Identification des appareils

Dans un premier temps vous allez devoir configurer le logiciel pour accueillir l'appareil en connectant la carte Orion par le port série "**COM**".

Dans "Connecter" choisir "Par port série COM" et sélectionner le port "COMx":

😂 mBlock - Based On Scratch From the MIT Media Lab(v3.4.11) - Déconnecter - Pas sauvegardé Fichier Edition Connecter Choix de la carte Choix des extensions Choix de la langue Aide

Généralement, c'est celui qui à l'indice le plus élevé – sinon tester en déconnectant reconnectant la carte )

#### Dans "Choix de la carte" choisir "Starter/Ultimate (Orion)" :

😳 mBlo	ck - Based	l On Scratch	From the MIT Medi	a Lab(v3.4.11) - Déconn	ecter - Pas sauvegarde	é
Fichier	Edition	Connecter	Choix de la carte	Choix des extensions	Choix de la langue	Aide

Dans les instructions, choisir "Pilotage" :



Vous aurez accès à la partie pilotage "Arduino" qui aura son voyant au vert :



Orion - générer le code
activer le moteur MIP à la puissance DP
régler le servomoteur du Port 3 Slot C à un angle de 90 °
régler le moteur pas à pas du Port 1 vitesse : 3000 distance : 1000
régler la roue codeuse du Port 1 Sid 1 à la vitesse de 100 sur une distance de 1000
sur le 7 segments du Port 39 afficher 100
régler la DEL sur (Port 3) n° tout) en louge (3) vert (3) bleu (3)
régler la bande DEL Port 3 Glot 2 Cout en rouge 0 vert 0 bleu 0
régler le capteur de lumière (Port 6) sur (Marche)
régler le déclencheur de caméra Port 💽 sur Pressé®
activer le mini ventilateur du Port 39 sur Gens des aiguilles d'une montre?
distance mesurée par le capteur ultra ons du Port 37
état du suiveur de ligne sur le Port 3
luminosité mesurée sur le Port 6*
angle du Joystick sur le Port 6° suivant l' Axe X*
valeur du potentiomètre sur le Port 6
son mesuré sur le Port 67
réception infrarouge connectée sur le Port 6* (Arduino Mode)
fin de course sur Port 6° Slot 1° acti é ?
mouvement mesuré par IR sur le Por 6°
température mesurée sur le Port 3 Bot 1 en °C
angle mesuré par le gyroscope 3-axer suivant l' Axe X*
capteur d'humidité sur le Port 3 hum dité
flamme détectée sur le Port 6
gaz détecté sur le Port 6
capteur tactile sur le Port 3*
bouton Port 6 key1 * pressé ?
durée depuis initialisation
initialiser le chronomètre

### Version V5

### Identification des appareils

Dans un premier temps, vous allez devoir configurer le logiciel pour accueillir la carte **Orion**.

Cliquez sur "Appareils" puis "Ajouter"



Ensuite, vous allez devoir sélectionner la carte Orion :



Maintenant, vous avez accès à la carte Orion dans la partie de configuration (3) :



Affichage

Affichage

Affichage

Affichage

RGB LED port3 • s'allume tout • avec couleur rouge 100 Vert 0 Bleu 0

Afficher

Bande LED port3 • Slot 1 • tous s'allume avec la couleur

Action

Allumer la LED 1 du ruban LED port3 • Slot 1 • à la couleur

Détection

Bande LED port3 • Slot 1 • tous s'allume avec la couleur rouge 100 Vert 0 Bleu 0

Bande LED port3 • Slot 1 • tous s'allume avec la couleur rouge 100 Vert 0 Bleu 0

Evènement

Les fonctions sont maintenant disponibles pour interagir avec la carte :





## 5. Exemples de maquettes pilotées par la carte Orion

#### Chauffe-eau solaire

#### Projet de chauffe-eau solaire pilotant une pompe à eau.

En fonction de la différence de température sur le panneau solaire et dans le ballon ( indiquées sur afficheur 7 segments ), la pompe se met en fonction pour faire circuler et réchauffer l'eau contenue dans le ballon. Un indicateur (module 4 leds) indique si la pompe est en fonctionnement ou non.





#### Lampadaire automatique

-Projet développé en appui sur la séquence proposée sur le site académique – lien -Éléments usinés à partir du CRA4

N'ayant pas besoin de l'interface de puissance, la maquette peut être pilotée à partir de la carte Mcore du Mbot.



Exemple de programme :



### Portail automatisé

#### Projet développé à partir des anciennes maquettes Xynops.

L'interface de puissance pilote un vérin relié au battant du portail







Manuel d'utilisation mBot V1.1 : <u>Lien ici</u> mBlock officiel : <u>Lien ici</u> <u>Téléchargement mBlock V5.4.0</u> <u>mBlock en ligne</u> Logiciel mBlock 3.4.11 + Extension 1.6 : <u>téléchargeable ici (135.4Mo)</u> Tutoriel mBlock sur Youtube : <u>Lien ici</u>

