Utilisation

PROGRAMMING EDITOR DE PICAXE





LA PROGRAMMATION PAR ORGANIGRAMME

Programming Editor est un logiciel destiné à la programmation de composants programmables à l'aide d'un câble relié à l'ordinateur.

Le logiciel est simple d'utilisation et en Français.

Une fois le logiciel lancé, il suffit de faire l'organigramme de votre programmation et de l'envoyer sur le composant via un cable série.

Une simulation virtuelle est possible avant de tester sur la maquette.

🖳 PICAXE Programming	Editor		
File Edit Simulate PICAXE		Window	Help
New Flowchart Open	 ✓ Code Explorer ✓ Toolbar ✓ Status Bar Calculator 		
	Ор	tions	
- Outions			constan
Mode Serial Port Flowchart Language Colour	Editor Sir	nulation Explor	er
Language			
C English 🖉 C Welsh			
French G Spanis	sh		
C Finnish C Germa	in		
C Italian C Swedi	sh		
C Estonian			
Show options on startup		Cancel	Apply

Bonne chance et bonne programmation ...



Ici, la sortie output0 correspond à la «DEL tjs» (comme toujours allumée), output 1 et output 2 correspondent aux «DEL 1» et «DEL 2».

L'entrée input0 correspond à l'interrupteur appellé «INTER».

input 5 pin5

input 7 pin7

pin6

input 6

Restaurer les réglages par

défaut

Annuler

0K

Organigramme

Réaliser votre organigramme à l'aide des outils

L'organigramme ci contre commence par allumer la «Del tjs», puis teste si «Inter» est activé ou pas.

Dans le cas où il n'est pas activé, la «DEL 1» s'allume (et donc la «Del 2» s'éteint.

Dans le cas contraire, si «Inter» est activé, la «Del 1» s'éteint, la «Del 2» s'allume durant 1s puis s'éteint durant 1s, ce qui permet sont clignotement, tant que «Inter» est activé.





Utilisation «Programming Editor»



Le choix de la sortie se fait ici

· · · · · -	×<
	A A A A A A A A A A A A A A A A A A A
10.1212.000 000	a a ta sa sa sa sa sa 🔨 sa sa sa sa s
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
	in the second
	/ low Del 2 /
	· · · · · · · · <u> </u>
	· · · · · · · · · · · · · • • • • • • •
9.525.955	
	high Del 1 /
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
· · · · · -	
	<u></u>
	Inter
	nin1
	pinz [
	pin3
	nin4
	5in5
	Pino Francisco F
	pinb 🔰
	pin7
11	Inter = 1 •

Le choix de l'entrée ainsi que que le test sur sa valeur se font ici



Utilisation «Programming Editor»



Une fois les tests terminés, programmer la carte, pour cela, cliquer sur «**Program**» après avoir alimenté et connecté la carte.

Prog.

Une fenêtre s'ouvre, qui indique d'abord l'effacement dans la carte de l'ancien programme avec le nouveau (le votre).

Et terminer par une fenêtre certifiant que la carte a été correctement programmée.





L'afficheur LCD

> «Technopujades» s'affiche sur la ligne 1 Et «Techno college» sur la ligne 2.

Très simple d'utilisation. Pour afficher un message il faut impérativement une pause de 500ms puis indiquer sur quelle ligne on écrit et enfin indiquer le texte à afficher (16 caractères maximums).

254,1	Effacer	écran	(doit	être	suivi	d'une
pause de 30ms	;					
254,14	Allumer	curseu	r			

- 254,16 Déplacer le curseur à gauche
- 254,20 Déplacer le curseur à droite
- 254,128 Aller à la ligne 1
- 254,192 Aller à la ligne 2

		no coneg	e" sui la ligne z.	
	e se seg	0.2.28		38 8
st 🗍	start			872 B 1846 B
		Constants enterentes		201 - 20 67 2 - 20
		e ser e ra	анана на на ала а	12.5
pause 500			Pause de 500s obligatoire	
<mark></mark>	• • • • • •			
n et 2 et <u>para</u>	, 1801 1981 V	0.122	k ja se s se x o k	8.8
serout 7, N2	400, (254	,128)	Curseur sur la ligne 1	
	• • • • • • •• • • • • •			
serout 7, N2400,	("Technor	z oujades")	Technopujades	
		1 121 2 101		83
	• • • • • •	e soe e eke E Rot B Rot		
serout 7, N24	100, (254,	<mark>7</mark> 192)	Curseur sur la	
<u>/</u>			ligne 2	6 E
	0@			
serout 7 N2400	/"Techno	7 college")	Techno college	83
1.00104211112-100		· · · · · · · ·	sur la ligne 2	
	· · · · · ·			
		ff: a la avur a s		
Ici l'atticheur est				
	cable	sur la sor		

Pour écrire les instructions :



Bien respecter les espace et virgule !

Utilisation «Programming Editor»

Servo moteur

Très simple d'utilisation, il suffit d'indiquer la position en degrès.

Mais attention il faut respecter le codage du servo moteur :

0° = 75 90 ° = 150 180° = 225





Ici le servomoteur se place à 0° pendant 5s puis se positionne à 90° pendant 5s, puis se positionne à 180) pendant 5s et ainsi dessuite ..



Pour écrire les instructions :