

ePuck: informacje dla użytkownika

Komunikacja robotów z komputerami PC

Komunikacja przez wifi: selektor w robocie ustawiony na pozycję F

Po włączeniu zasilania robota adresy przydzielane są automatycznie tak jak poniżej:

ePuck5654: 192.168.10.230

ePuck5689: 192.168.10.231

ePuck5732: 192.168.10.232

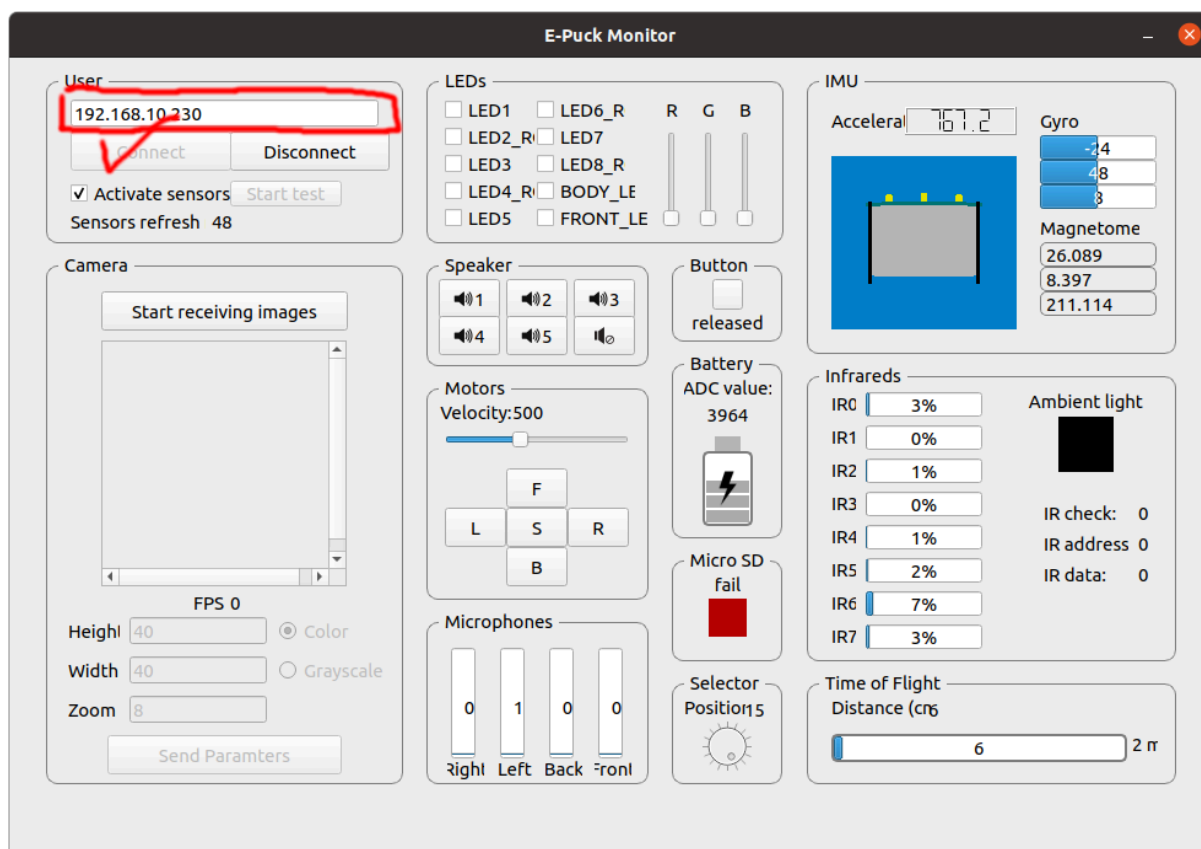
Program EPuckMonitor

EPuckMonitor jest programem umożliwiającym diagnostykę robota ePuck.

Przykład procesu sprzęgania robota ePuck5654 z programem EPuckMonitor jest przedstawiony poniżej. Najpierw program jest uruchamiany wywołaniem:

```
robotyka@micro:~$ EPuckMonitor
```

W efekcie pojawi się okno, przedstawione poniżej, w którym należy wykonać wpis i operację wskazane czerwonym zaznaczeniem.



Biblioteka UNIFR API e-puck (python3)

Na komputerach MICRO i URS (ubuntu 22.04) zostało zainstalowane oprogramowanie [UNIFR API e-puck](#) (python3).

Poniższy kod przedstawia przykład użycia biblioteki [UNIFR API e-puck](#) do sterowania robotem ePuck5654. Przed uruchomieniem należy upewnić się, że robot jest rozłączony z EPuckMonitor bądź innym skrytem/programem, w przeciwnym razie poniższy skrypt zgłosi błąd.

```
Python
from unifr_api_epuck import wrapper

ip_addr = '192.168.10.230'
r = wrapper.get_robot(ip_addr)

r.set_speed(2,-2)      #sets the speed of the wheels
r.sleep(1)            #movement for 1s

r.init_sensors()      #initiates the proximity sensor

#infinite loop
while r.go_on():
    print(r.get_prox()) #prints the proximity sensor values on the terminal

#
#insert some more code here to control your robot
#

r.clean_up()
```