PROGRAMMATION ROBOT - ORDINATEUR

RÉAPPAIRAGE 1 ROBOT 1 DONGLE USB



opération à faire pour reconfigurer la mallette avec les 6 dongles spécifiques à chaque robot



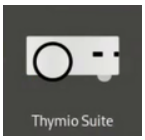






Procédure succincte (regardez la vidéo pour une procédure détaillée)

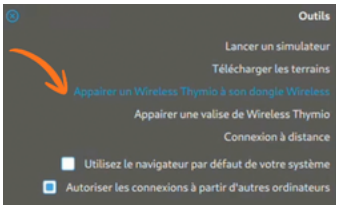
1. Ouvrez le programme Thymio Suite sur l'ordinateur.



2. Ouvrez le menu "Outils".



3. Choisissez "Appairer un Wireless Thymio à son dongle Wireless".





4. Branchez un robot et son dongle USB spécifique à l'ordinateur.



5. Cliquez sur "Appairer" *le robot émet une musique lorsque l'appairage est effectué.*



6. Répétez la même opération pour les robots suivants en branchant chaque robot et son dongle USB spécifique, puis cliquez sur "appairer".

CC BY NC SA

Ce document est publié par le SEM (DIP Genève)
Auteur : Claude Humbert-Droz sem.formation@edu.ge.ch