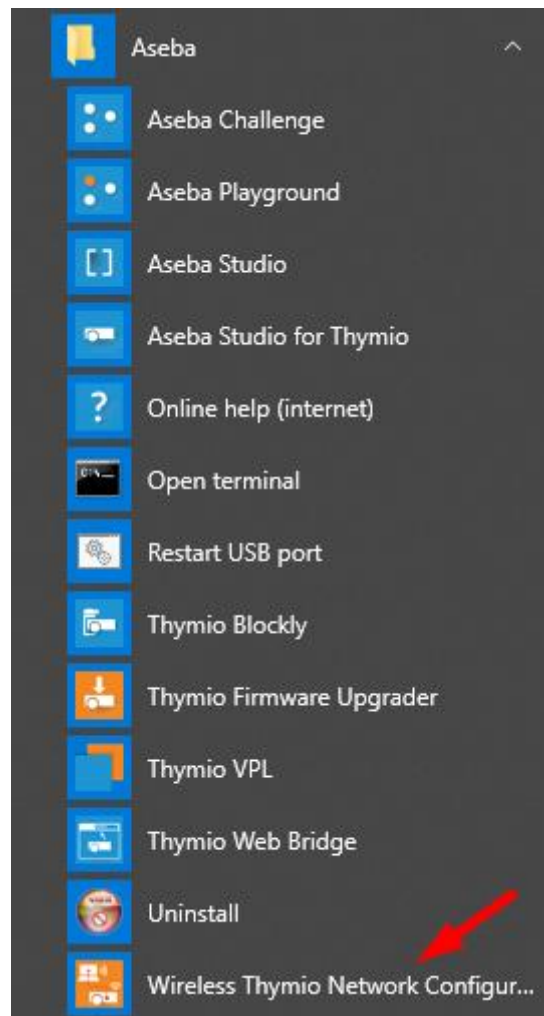


הוראות צימוד רובוט טימיו למתאם הרשת האלחוטי (דונגל)

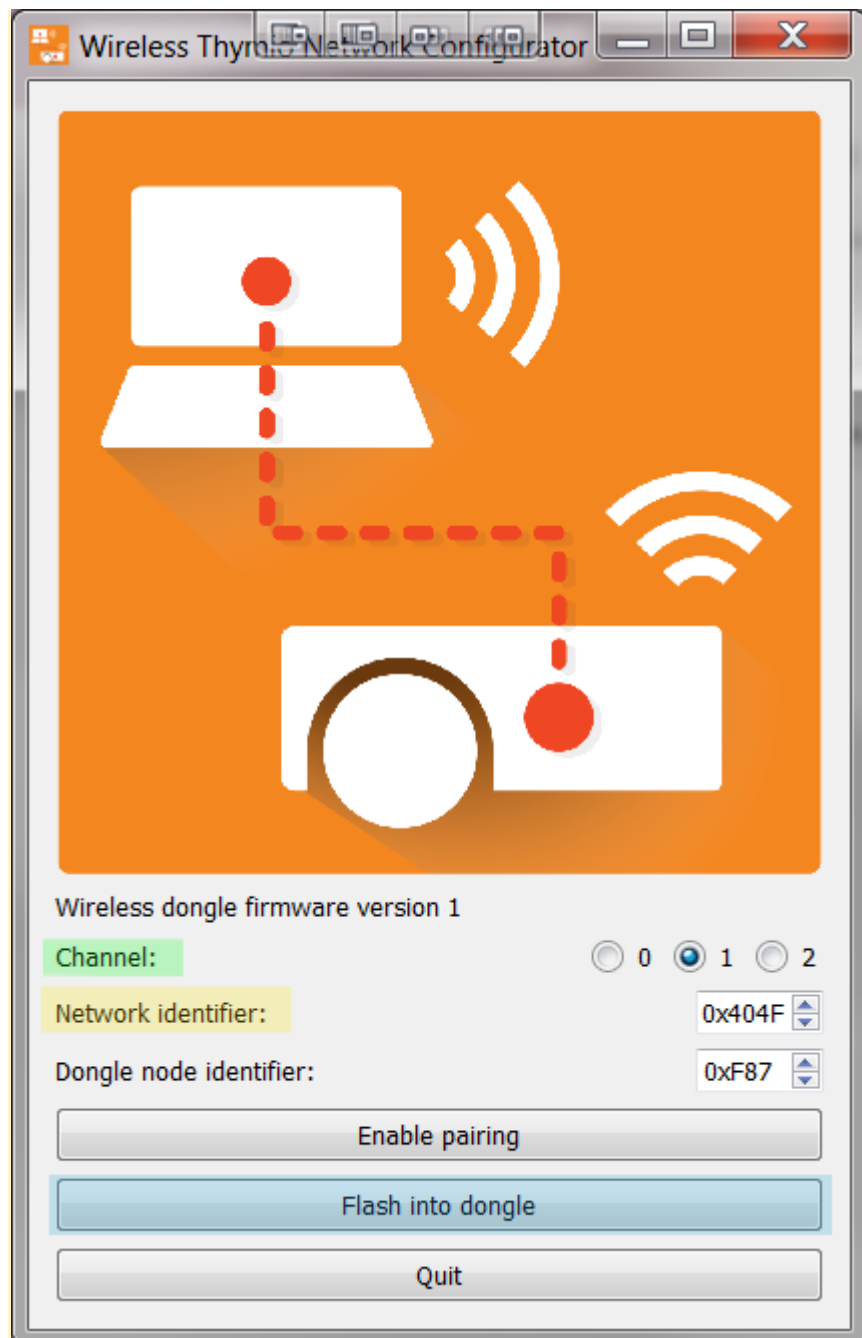
שלב 1 - במחשב האישי:

- חבר את הדונגל לכניסת USB במחשב
- פתח את תוכנת "Wireless Thymio Network Configurator" (חלק מתוכנות הרובוט המותקנות למחשב בהתקנת [סביבת העבודה](#) של הרובוט)



במסך הצימוד שייפתח ישנם 2 ערכים שניתן לעדכן:

1. The **Channel** - ערוץ השידור של הרובוט
2. The **Network identifier** - מזהה הרשת של הרובוט



ערוץ השידור - תדר התקשורת בו ישתמש הרובוט, מומלץ לחלק את הרובוטים לערוצים שונים כדי למנוע עומס אלחוטי (למשל ל-6 רובוטים מומלץ לקבוע 2 רובוטים בכל ערוץ).

מזהה הרשת - הכתובת שמצמידה את הרובוט למתאם שלו. מדובר בכתובת הקסה-דצימלית (בעלת תחילית "0x" קבועה) שרירותית לחלוטין. לכן כדי ששני רובוטים באותו ערוץ לא יחפפו ניתן לכל אחד מהם מזהה רשת שונה כדי שיעבדו ללא הפרעה זה לזה. למען הסדר הטוב מומלץ להשתמש במזהה הרובוט (מספר בן 4 ספרות) המופיע על מדבקה בתחתית הרובוט לשם בחירת הכתובת, להלן טבלת דוגמא ל-6 רובוטים:

	מספר סיריאלי	Network identifier	Channel
Robot 1	2341	0x2341	0
Robot 2	2445	0x2445	1
Robot 3	3223	0x3223	2
Robot 4	3441	0x3441	0
Robot 5	3456	0x3456	1
Robot 6	4001	0x4001	2

- בחר לכל רובוט ערוץ שידור 0/1/2
- בחר במזהה רשת מתאים למזהה הרובוט כאמור
- **אל תשנה** את מזהה המתאם האלחוטי (Dongle node identifier)
- לחץ על **"Enable Pairing"**

שלב 2 - ברובוט:

- הפעל את טימיו. אם הוא כבר עובד – כבה והפעל אותו שוב.
- הכנס את טימיו למצב קונפיגורציה: לחץ על חיצו המגע של הרובוט ימינה ושמאלה בו-זמנית למשך 3 שניות (אורות חיישני הקרבה יבהבו).
- בחר במצב עדכון רשת על ידי לחיצות קצרות על החץ הימני עד לקבלת צבע סגול בהיר על גבי הרובוט (המצב הסגול זמין רק ברובוטי טימיו אלחוטיים), ולחץ לחיצה קצרה על כפתור המגע העגול המרכזי לאישור בחירת המצב. (הרובוט יצפצף ויהבהב)
- ודא כי האורות של הרובוט והאורות של הדונגל **מהבהבים באותו קצב**. אם לא, קרב את הרובוט פיזית אל הדונגל עד לקבלת הבהובים מסונכרנים.
- כדי לשמור את הקונפיגורציה יש לכבות את הרובוט בלחיצה ארוכה על כפתור המגע העגול המרכזי.

שלב 3 – שוב במחשב האישי:

- לחץ על **Flash into dongle** כדי לשמור את ההגדרות על הדונגל
- צא מהתכנית