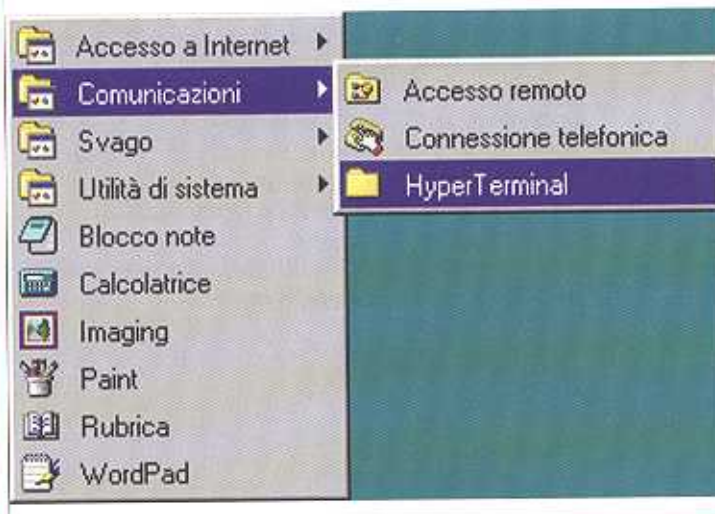


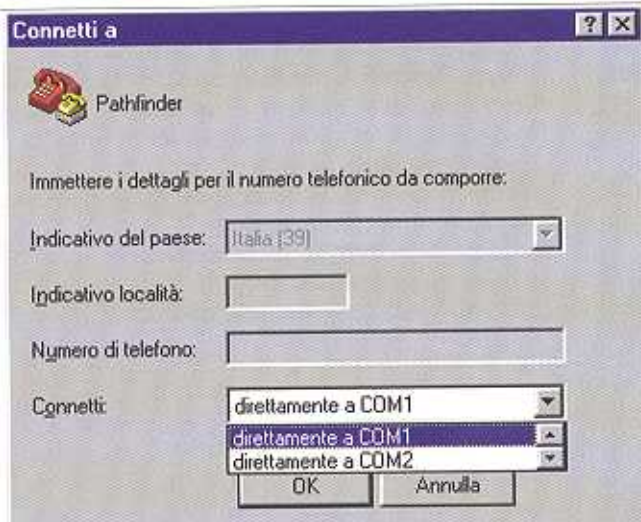
## Controllo tramite il PC (I)



Oltre a programmare Pathfinder mediante la sua Smartcard per fargli realizzare applicazioni in modo autonomo, possiamo anche controllare i movimenti del robot tramite il PC. Per questo dovremo utilizzare la Smartcard con i programmi di controllo remoto contenuti sul secondo CD-ROM di Pathfinder, e inviare una serie di comandi tramite la porta seriale di un computer. Qualsiasi programma che gestisce la porta seriale può servire per controllare Pathfinder. Un comune programma di comunicazione è HyperTerminal, che è un'applicazione contenuta nel sistema operativo Windows. Per eseguire questo programma accederemo al menù Inizio, Programmi, Accessori, Comunicazioni e HyperTerminal.

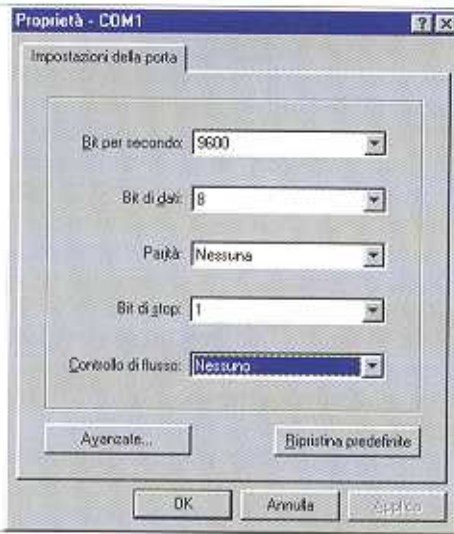


Quando eseguiamo il programma HyperTerminal.exe, ci verrà chiesto di dare un nome e scegliere un'icona per l'applicazione di comunicazione che stiamo per generare. Potremo dare un nome qualsiasi e scegliere un'icona qualsiasi. Dopo aver realizzato questa configurazione premeremo il pulsante OK.

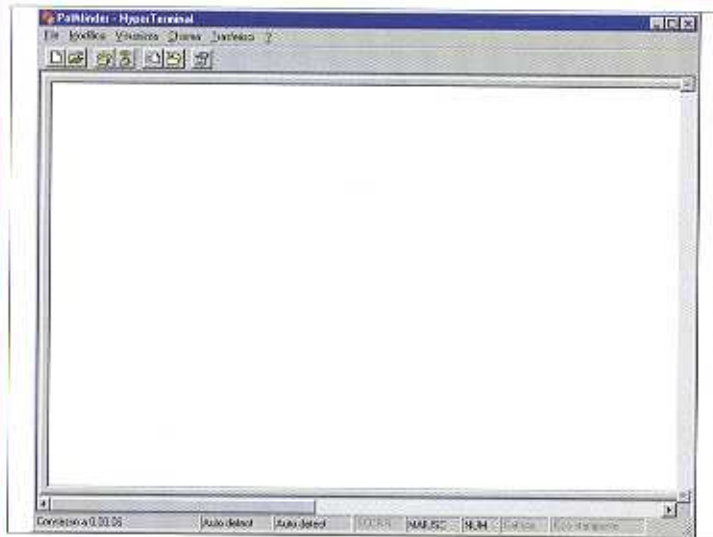


Nella videata successiva di HyperTerminal ci verrà chiesto di scegliere o la porta o il modem installato sul computer con il quale vogliamo stabilire una comunicazione. Dobbiamo scegliere l'opzione "Diretto a COM", per inviare i comandi direttamente a una delle porte seriali del computer. In funzione della porta seriale che abbiamo libera sul nostro PC e che vogliamo utilizzare per gestire Pathfinder, sceglieremo COM1, COM2, COM3 o COM4.

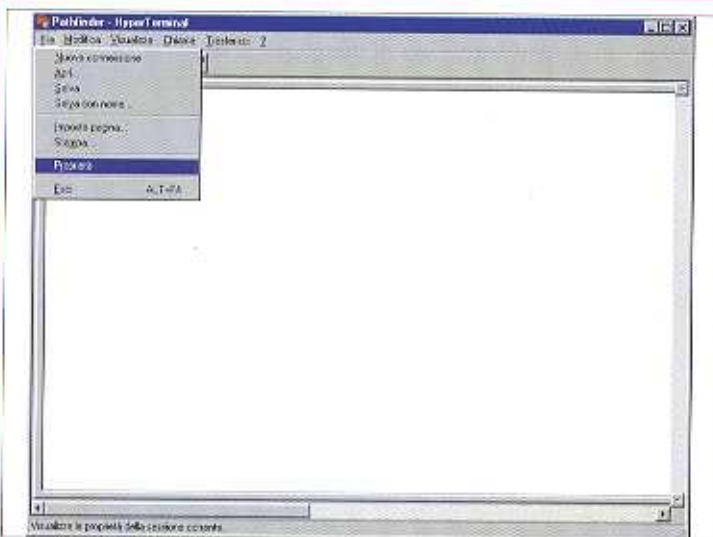
# Controllo tramite il PC (I)



Dopo aver scelto la porta di comunicazione che abbiamo libera, HyperTerminal aprirà una nuova finestra, in cui ci viene chiesto di configurare il modo di comunicazione. Dobbiamo scegliere la velocità standard di 9.600 bauds, 8 bit di dati, Nessuna Parità, 1 bit di stop e nessun controllo di flusso. Questa è la configurazione standard del programma di comunicazione di Pathfinder ed è necessario che sia la stessa utilizzata nel PC.



Il passo successivo costituisce l'ultima configurazione necessaria prima di poter iniziare a gestire la comunicazione con HyperTerminal. La videata mostrata nella figura è quella di controllo. Cliccheremo l'icona del telefono per iniziare la comunicazione. Quando la porta sarà aperta, sulla barra di programma posizionata in basso a sinistra apparirà la scritta "collegato". Per terminare la comunicazione selezioneremo l'icona che ha un telefono scollegato. Per inviare un dato sulla porta seriale dobbiamo solo aprire la comunicazione e premere un pulsante. Ogni pulsante premuto invierà il suo corrispondente codice ASCII sulla porta seriale, e sarà il modo di inviare comandi al robot.



Nel caso si volesse modificare la configurazione della porta seriale o un'altra funzione di HyperTerminal, dobbiamo accedere al menù File e scegliere l'opzione Proprietà. Proseguendo torneremo ad aprire la finestra di selezione della porta e di tipo di comunicazione. Prima di realizzare qualsiasi modifica sulla configurazione della porta, è indispensabile fermare la comunicazione attuale, cliccando sull'icona del telefono scollegato.