

Instalación del firmware para usar los N6 con Python

Sofía Martin, Fernando López - Linti - UNLP

27 de agosto de 2014

Para convertir un Multiplo N6 normal de forma que se pueda usar con Python usando el módulo duinobot, es necesario instalar un firmware en el robot.

Describiremos como instalar el firmware usando Lihuen GNU/Linux.

Primero es necesario instalar algunos paquetes que permitirán descargar y hacer funcionar nuestra versión modificada de DuinoPack:

```
$ su
# apt-get install git
```

```
$ git clone https://github.com/Robots-Linti/v1.2.git duinopack
```

También es necesario descargar el firmware N6Firmata también desde GitHub:

```
$ git clone https://github.com/Robots-Linti/n6firmata.git
```

Finalmente ejecutar DuinoPack (IDE Arduino modificado):

```
$ cd duinopack/linux/DuinoPack.v1.2.Linux/
$ ./arduino
```

Abrir n6firmata/StandardFirmataN6/StandardFirmataN6.ino desde el IDE DuinoPack.

Y seleccionar el tipo de tarjeta “Duinobot.v1.x” en el menú Herramientas->Tarjeta como se ve en la figura 1.



Figura 1: Seleccionar Tarjeta

Desconectar las pilas del robot y conectar su placa con la PC usando el cable USB y prender el robot. Una vez conectado seleccionar el puerto serie al que está conectado, el puerto tendrá un nombre como /dev/ACM0, /dev/ACM1, etc...

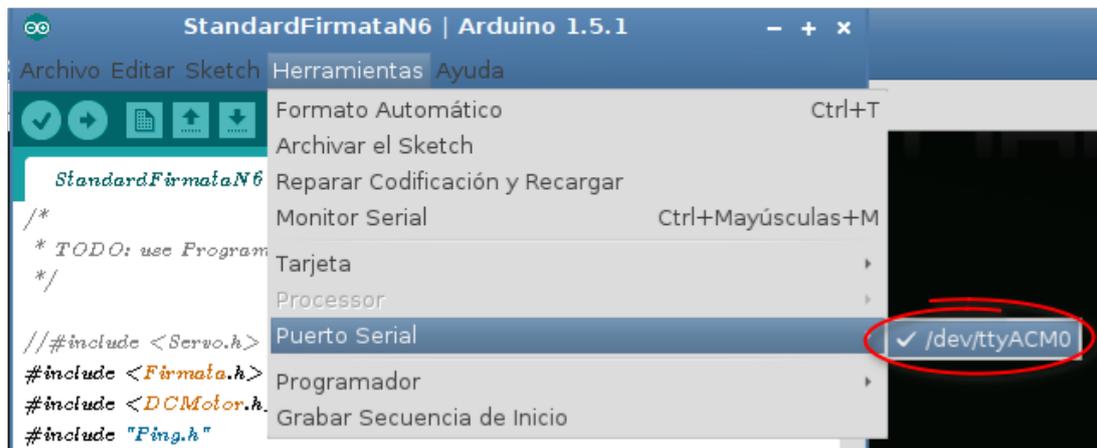


Figura 2: Selección del puerto al que está conectada la placa

Luego hacer upload de StandardFirmataN6.ino.

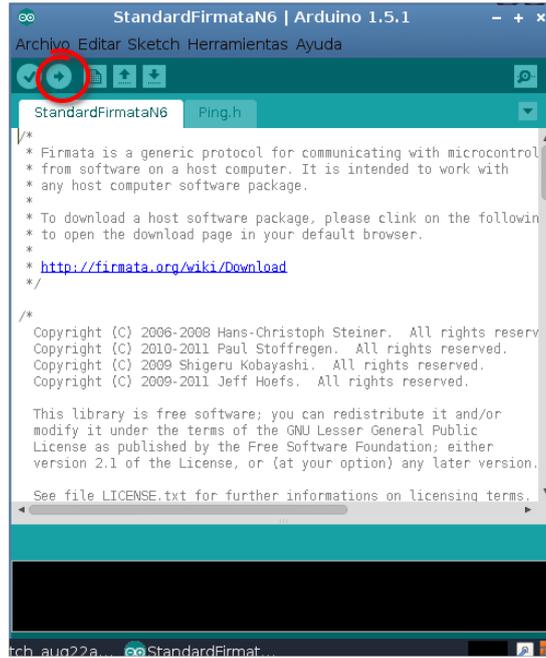


Figura 3: Upload

Si todo sale bien el IDE DuinoPack muestra un mensaje que dice “Found programmer” en la parte inferior de la pantalla.

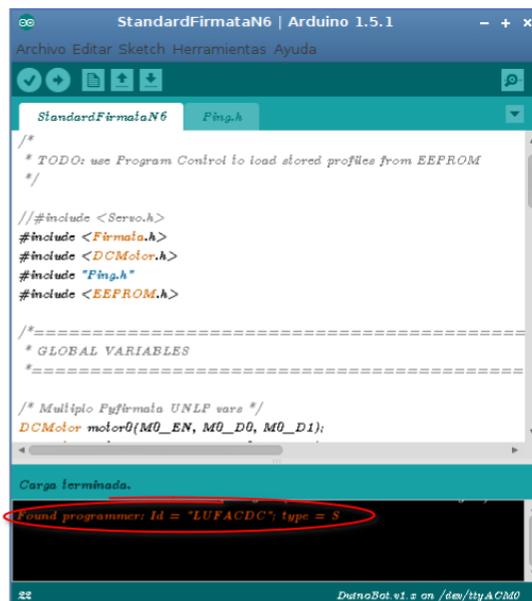


Figura 4: Indicador de que el upload se realizó con éxito