

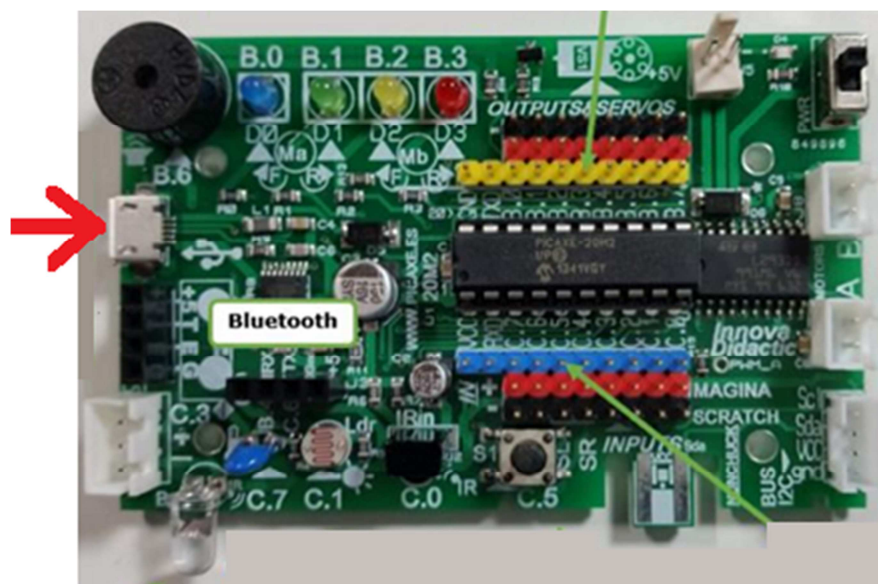
CONNECTAR EL ROBOT AMB L'ORDINADOR

Per programar el robot, utilitzarem el llenguatge de programació Scratch.

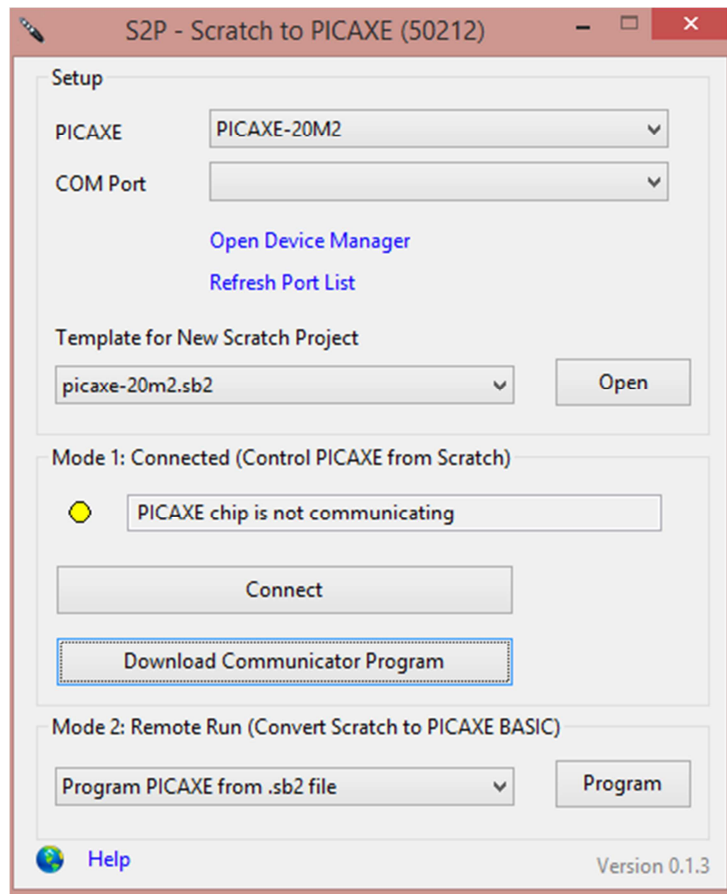
Però com que la placa Picaxe del nostre robot no entén aquest llenguatge, necessitem un programa intermedi que li tradueixi les instruccions. Aquest programa és l'S2P



1. Connecta mitjançant un cable el port USB de l'ordinador amb l'alimentació de la placa base.





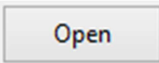


2. Obre el programa S2P.



3. **Selecciona PICAXE-20M2** (la placa del teu robot).
4. **Seleccionar el port. Per fer-ho, clica sobre *Open Device Manager*, on apareixeran els diferents ports: COM1, COM2, COM3, ...**

És possible que calgui fer [Refresh Port List](#) per veure els ports nous.

5. **Clicar sobre**  .
6. **Fer clic sobre**  . En aquest moment s'estableix l'enllaç entre Scratch i la placa Picaxe. L'indicador canvia de  (groc) a  (verd).
7. **Per últim, clicar sobre**  **per obrir el programa Scratch.**