

robotsan

iDea Kontrol Kartı

(iDea Board)

Kurulum

1 Genel Bakış

Bu dokümanda, robotsan tarafından geliştirilmiş olan iDea Kontrol Kartları'nın programlanabilmesi için işletim sistemine tanıtılması sırasında yapılması gereken adımlar açıklanmaktadır. Bu aşamada işletim sisteminin Kontrol Kartını tanıyabilmesi için gerekli sürücüler yüklenecektir.

Bu doküman *iDea Kontrol Kartı* yazılımı revizyon 2.1 kullanılarak hazırlanmıştır ve kurulumlar Windows NT, XP, Vista, Win 7 ve Win 8'de test edilmiştir. Kurulumun çalışabilmesi için bilgisayarınızda asgari bir çalışan USB bağlantısı kullanılabilir olmalıdır. Kurulum ile ilgili olarak ihtiyaç olması durumunda ileri seviye bilgiler için “Önemli Noktalar” kısmına bakınız.

Lütfen, www.robotsan.com.tr web adresinden güncellemeleri kontrol ediniz.

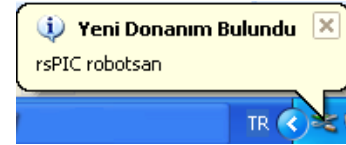
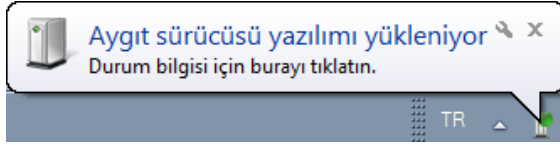
Önemli Noktalar:

- Sürücülerin doğru yüklenebilmesi için bilgisayarınızda “yönetici/administrator” olarak hesap açmış olmanız gerekebilir.
- Sürücü kurulumu sonrasında “iDea Kontrol Kartı” bilgisayarınızda robotsan aygıtı olarak gözükecek ve sanal COM bağlantısı (“Virtual COM Port”) olarak kullanıma sunulacaktır. Örneğin “COM 3”.
- İşletim sistemi ve bilgisayar donanımına göre iDea yazılımı ile çalışabilmeniz için COM Port numarasının 1-9 arasında olması için değişiklik yapmanız gerekebilir.
- Bilgisayarın her USB bağlantısı için ayrıca kurulum işlemi yapılması gereklidir. Yeni bir USB bağlantısı kullanıldığında veya sürücü yazılımı kaldırıldığında kurulum işlemi yenilenmelidir.

2 Kurulum

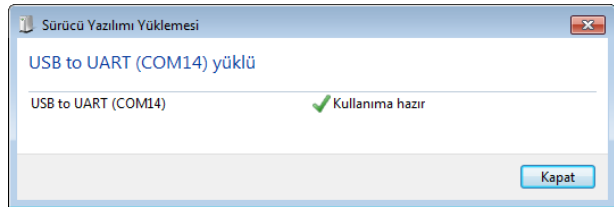
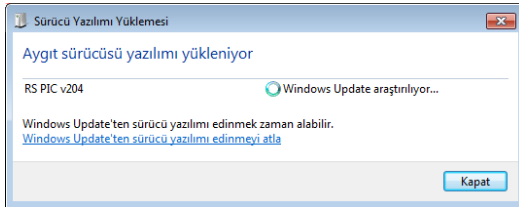
Kurulum için ürün ile birlikte size gelen iDea Kurulum dosyasını çalıştırın ve sırayla aşağıdaki kurulum aşamalarını gerçekleştirin:

- Kurulum dosyasında belirtildiği gibi iDea yazılımı klasörünü bilgisayarınıza kopyalayın.
- iDea kontrol kartının güç bağlantısını yapın ve kartın kapalı olduğundan emin olun.
- Bilgisayar ile iDea kontrol kartı bağlantısını verilen USB kablosu ile yapın.
- iDea kontrol kartının üzerindeki açma anahtarını açık konuma getirerek gücünü açın ve üzerinde “Yeşil” güç LED’inin yandığını görün.
- Bilgisayarınızda “bip” sesi duyacak ve yeni donanım bulundu uyarısı alacaksınız. Bu uyarılar işletim sistemine göre farklılık gösterebilir, ancak genelde aşağıdaki gibi olacaktır:



- Sonrasında Windows işletim sistemi versiyonunun gerektirdiği şekilde sürücü yüklemesi işlemi yerine getirilecektir. Bu aşamada sürücü yüklenmesi için yetki verilmesi istendiğinde “Evet” seçeneği onaylanmalı, sürücü yüklenmesi için adres olarak da “idea” dizini içerisinde yer alan “inf” klasörü gösterilmelidir.

Örnek olarak Win 7 işletim sisteminde başarılı bir kurulumun ardından görülecek ekranlar aşağıda gösterilmiştir. Kurulum bu şekilde tamamlanmaktadır.

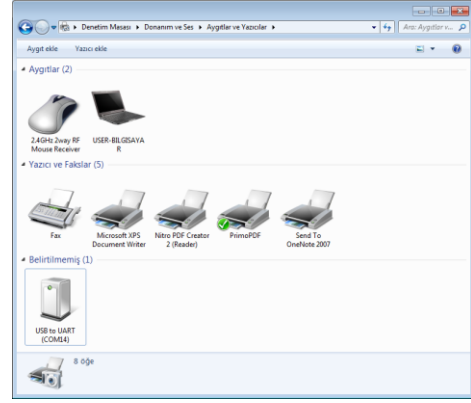


Kurulum sonrasında, robotsan aygıtı bilgisayara kablo ile bağlı ve gücü açık olduğunda, bilgisayarın aygıt yöneticisinde “USB to UART” COM bağlantısı olarak görüntülenecektir.

3 Sürücü Güncelleştirme

Kurulum sonrasında istenildiğinde veya robotsan tarafından güncel bir sürücü sağlandığında bu bölümde anlatılan işlemler takip edilerek sürücü güncellemesi yapılabilir. Aşağıda gösterilen güncelleştirmeler Win 7 işletim sistemi için örnek olarak verilmektedir. Bu işlemler işletim sistemi versiyonuna göre değişiklik gösterebilir ancak benzer şekilde yapılmaktadır.

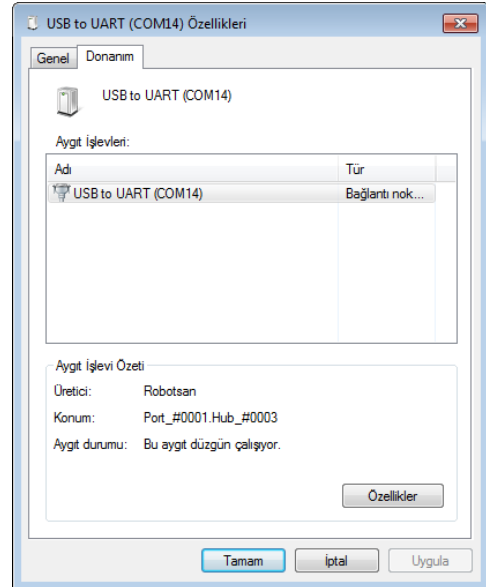
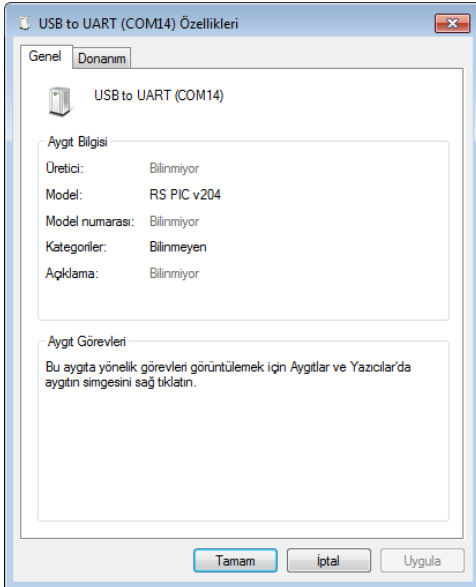
Sürücü güncelleştirme için robotsan aygıtının açık ve bilgisayar bağlantısının yapılmış olması gereklidir. Bu aşamadan sonra aygıt yöneticisinden “USB to UART” bağlantısı bulunur ve üzerine çift tıklanarak özellikleri seçilir.



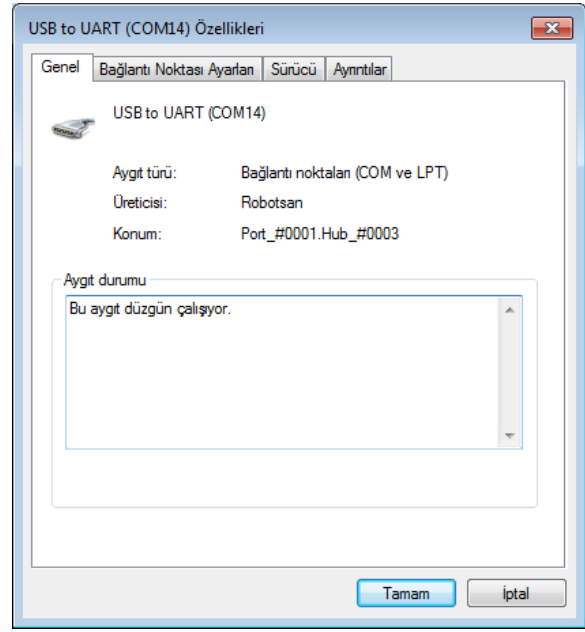
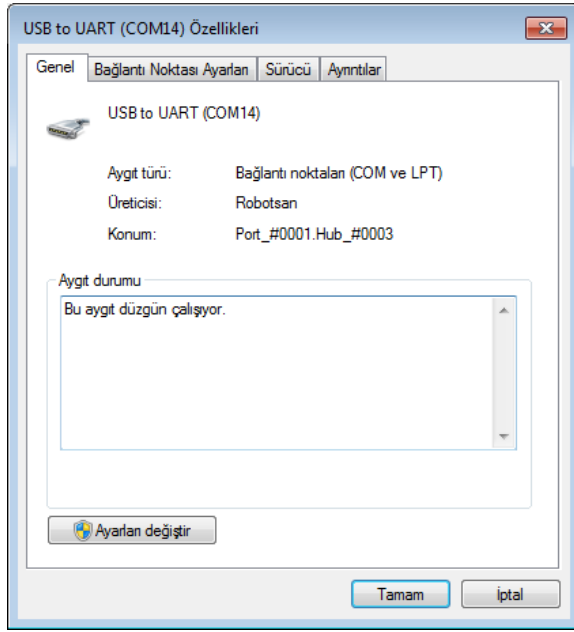
Gelen özellikler ekranında “**Donanım**” sekmesi seçilir.

Sonrasında “**Özellikler**” düğmesine tıklanır.

Not: “**Genel**” sekmesinde “RS PIC” ve gömülü yazılım versiyonu görüntülenebilir.

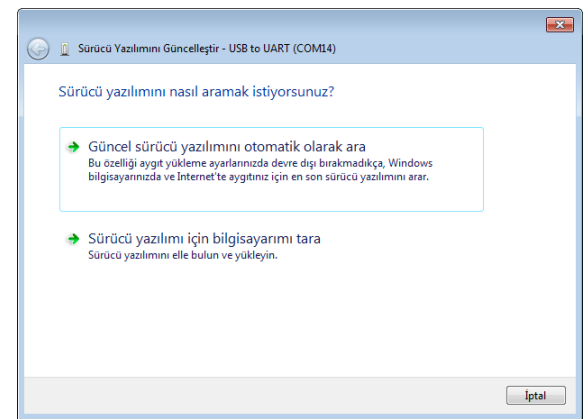
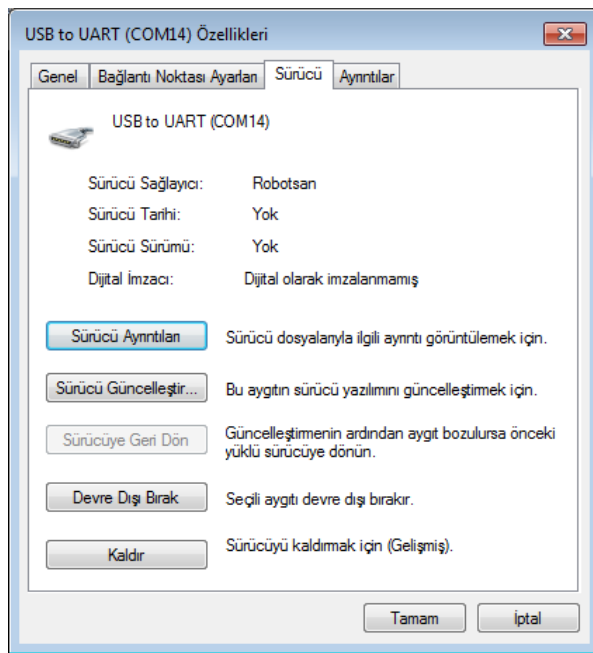


Gelen ekranda “**Ayarları değiştir**” düğmesine basılır ve “**Genel**” sekmesi seçili olarak ilgili ekran gelir.



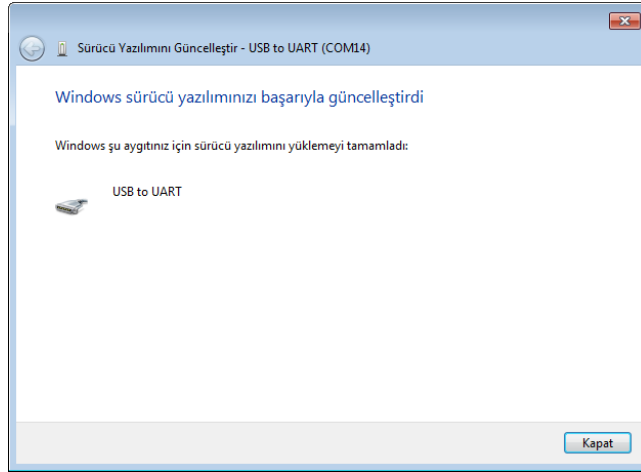
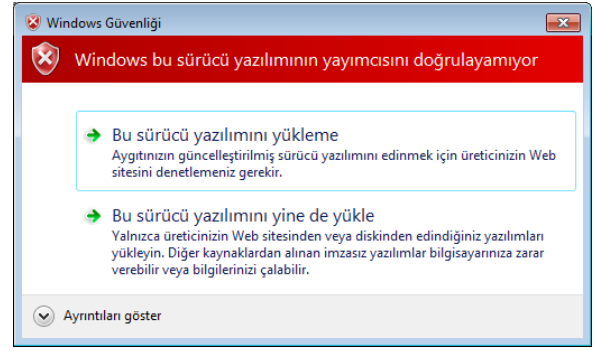
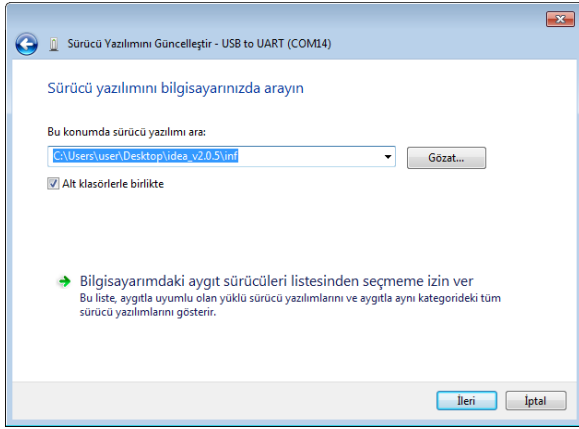
“**Sürücü**” sekmesi seçilir ve “**Sürücü Güncelleştir**” düğmesine basılır.

Gelen ekranda “**Sürücü yazılımı için bilgisayarımı tara**” seçilir.



Gelen ekranda sürücü yazılımının yeri idea yazılımının bulunduğu klasörün altında yer alan “inf” klasörü olarak seçilir ve ilerlenir.

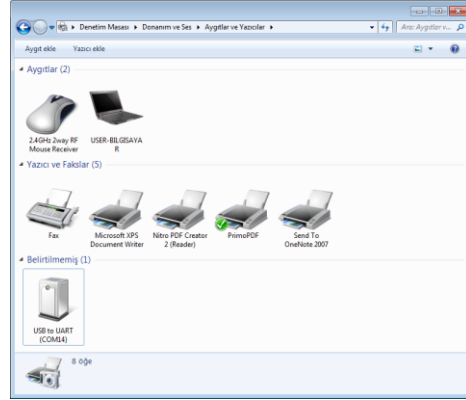
Sonrasında sürücü yazılımının doğrulanması amacıyla ekran gelmesi durumunda “**Bu sürücü yazılımını yine de yükle**” seçeneği seçilir ve sürücü yazılımı güncelleme işlemleri tamamlanır.



4 COM Bağlantı Numarası Değişirme

Kurulum sonrasında işletim sistemi tarafından otomatik olarak atanan COM bağlantı noktasının değiştirilmesi istenildiğinde bu bölümde anlatılan işlemler yapılabilir. Aşağıda gösterilen işlemler Win7 işletim sistemi için örnek olarak verilmektedir. Bu işlemler işletim sistemi versiyonuna göre değişiklik gösterebilir ancak benzer şekilde yapılmaktadır.

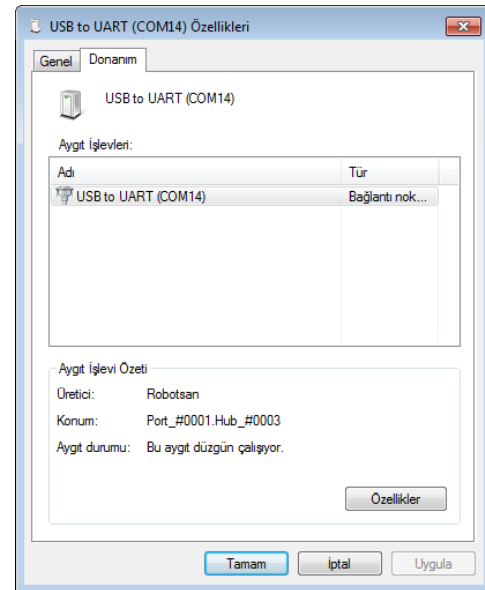
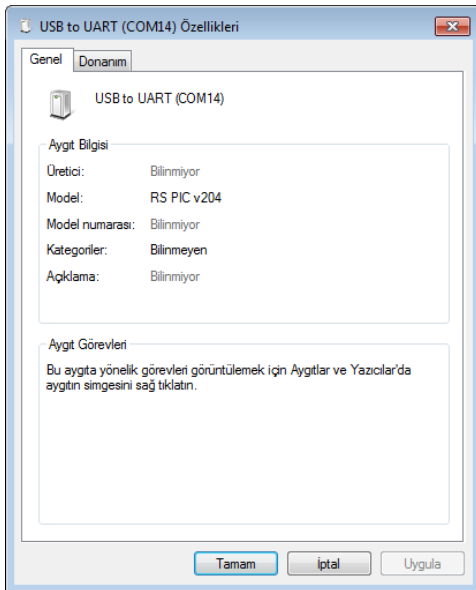
Sürücü güncelleştirme için robotsan aygıtının açık ve bilgisayar bağlantısının yapılmış olması gereklidir. Bu aşamadan sonra aygıt yöneticisinden “USB to UART” bağlantısı bulunur ve üzerine çift tıklanarak özellikleri seçilir.



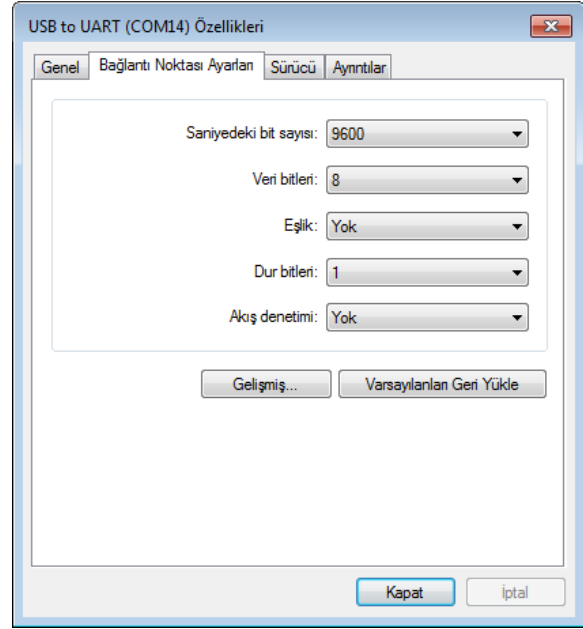
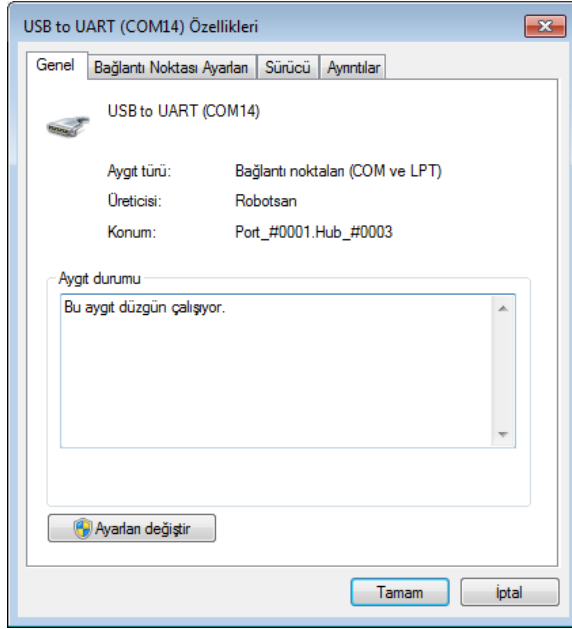
Gelen özellikler ekranında “**Donanım**” sekmesi seçilir.

Sonrasında “**Özellikler**” düğmesine tıklanır.

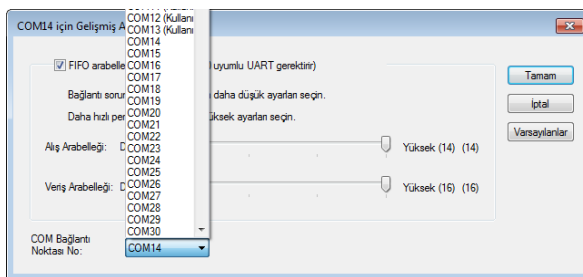
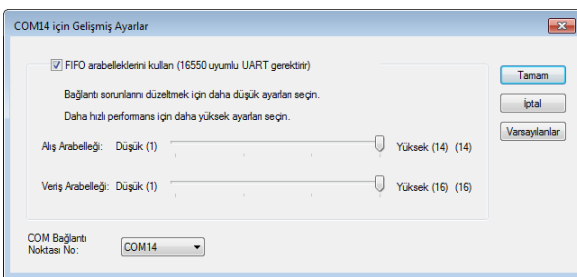
Not: “**Genel**” sekmesinde “RS PIC” ve gömülü yazılım versiyonu görüntülenebilir.



Gelen ekranda “**Ayarları değiştir**” düğmesine basılır ve “**Genel**” sekmesi seçili olarak ilgili ekran gelir. Daha sonra “**Bağlantı Noktası Ayarları**” sekmesi seçilir ve “**Gelişmiş**” düğmesine basılır.



Ekrana gelen yeni ekranda “**COM Bağlantı Noktası No**” seçilir ve gelen seçeneklerden kullanımda olmayan (çakışma olmayan) tercihen 1-9 arasındaki bir COM numarası seçilir ve **Tamam**'a basılır.



Son olarak; **Saniyedeki Bit Sayısı** “9600”, **Veri Bitleri** “8”, **Eşlik** “Yok”, **Dur Bitleri** “1” ve **Akış denetimi** “Yok” olarak ayarlanır ve **Kapat**’a basılarak işlemler tamamlanır.

