

Etapa 4:

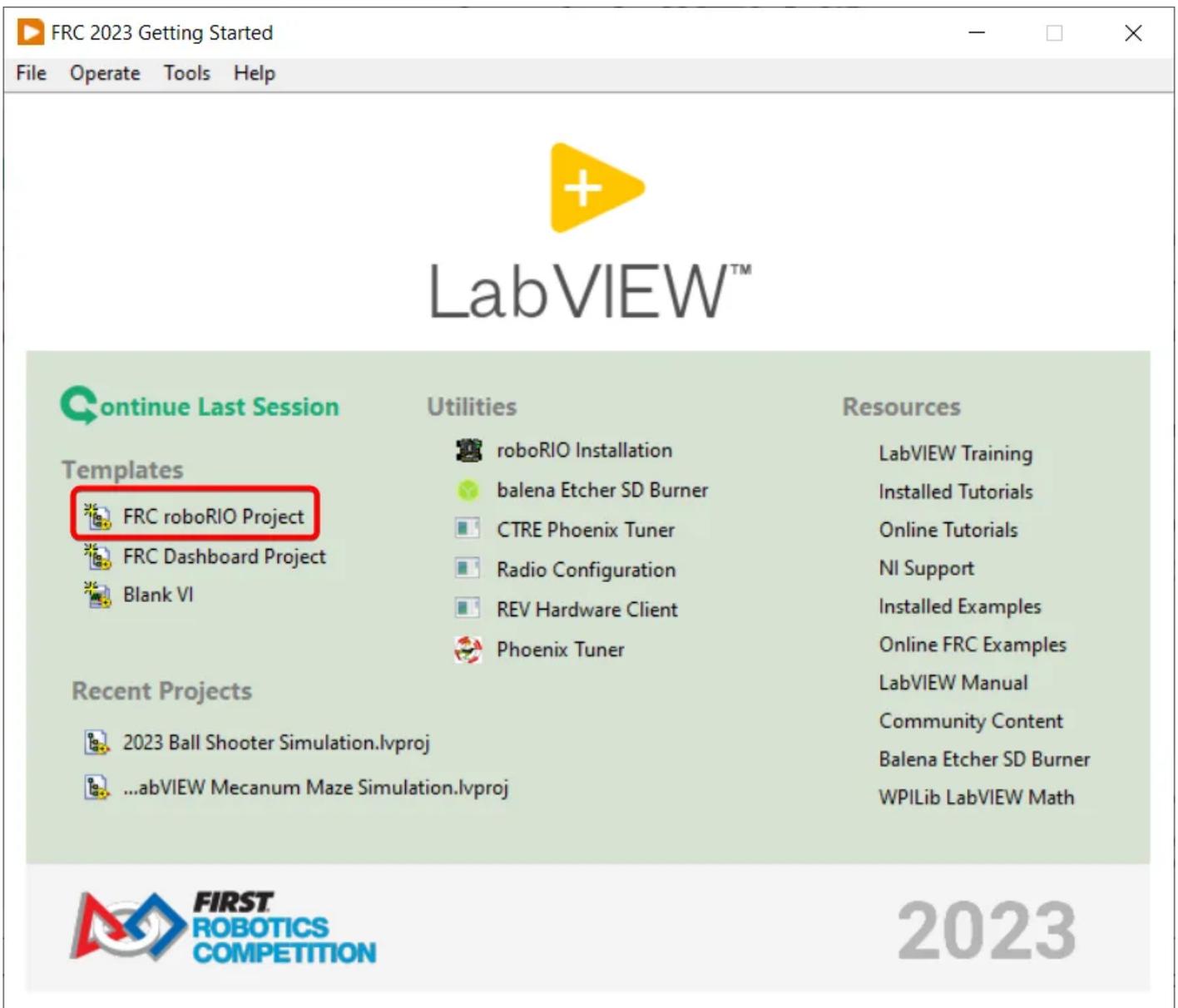
Programando seu robô

- Criando seu programa de teste para tração (LabVIEW)
- Criando seu programa de teste (C++/Java)
- Programando seu robô (C++)
- Executando seu programa de teste

Criando seu programa de teste para tração (LabVIEW)

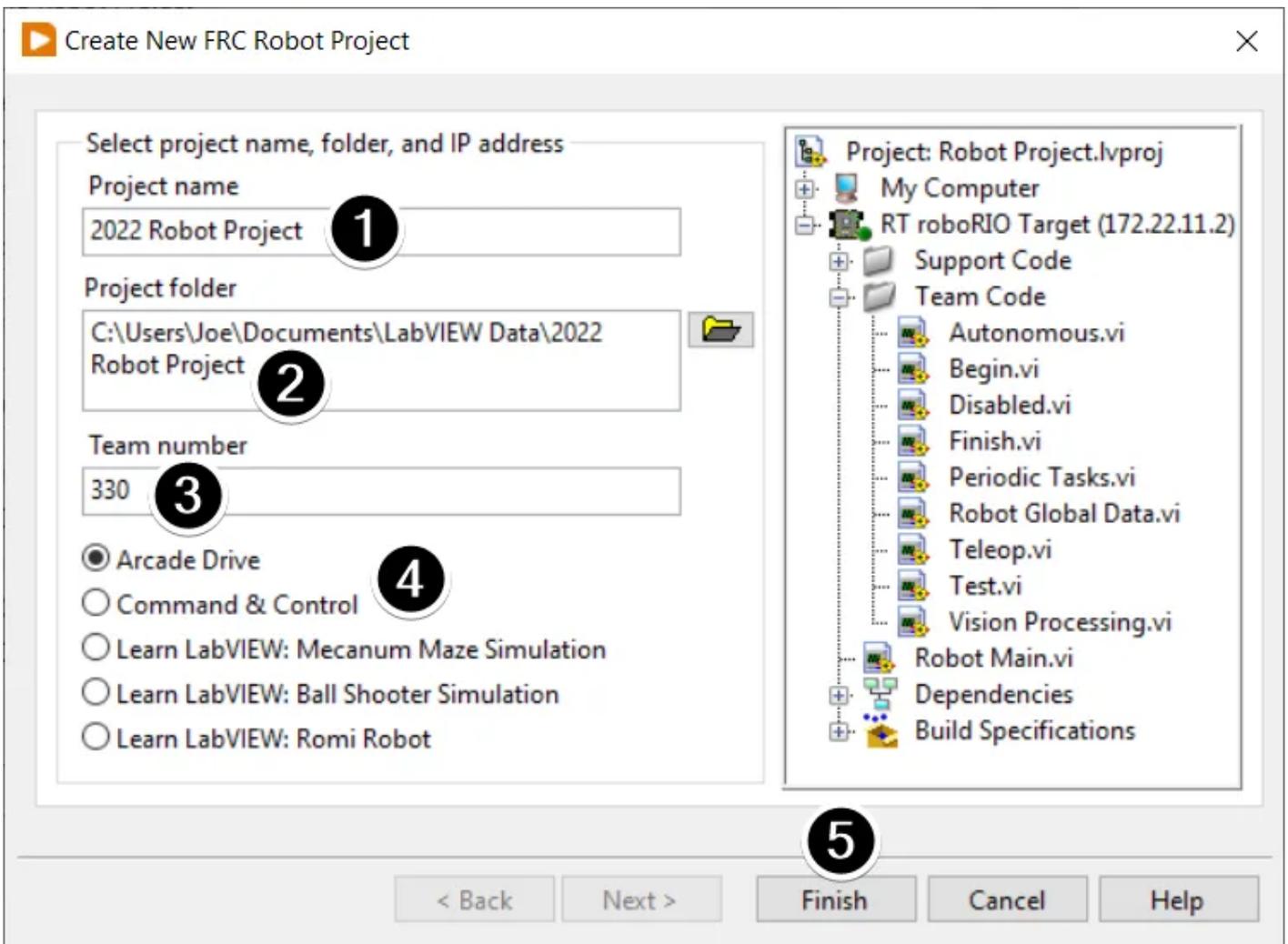
Esse documento aborda como criar, construir e carregar uma programação básica de FRC® LabVIEW para uma tração no roboRIO. Antes de começar, tenha certeza que você instalou o LabVIEW para FR, as FRC Game Tools e que você configurou seu roboRIO como descrito no tutorial Do zero ao robô.

Criando um projeto



Inicie o LabVIEW e clique no *FRC roboRIO Robot Project* para abrir a caixa de diálogo *Create New FRC Robot Project*.

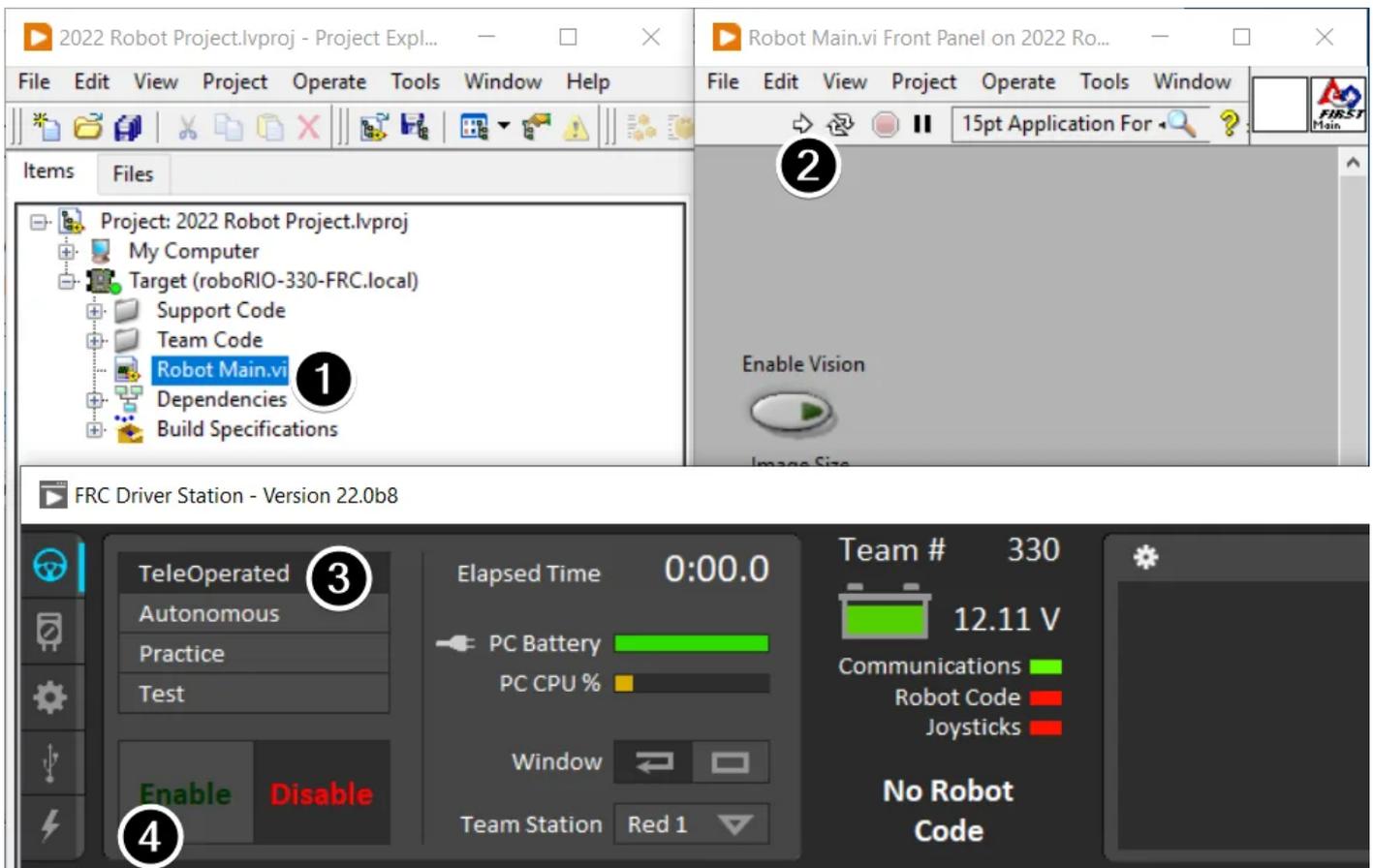
Configurando o projeto



Preencha a caixa de diálogo *Create New FRC Robot Project*

1. Escolha um nome para seu projeto
2. Selecione uma pasta para colocar o projeto
3. Coloque o número do seu time
4. Selecione um tipo de projeto. Se não tiver certeza, selecione *Arcade Drive*
5. Clique em *Finish*

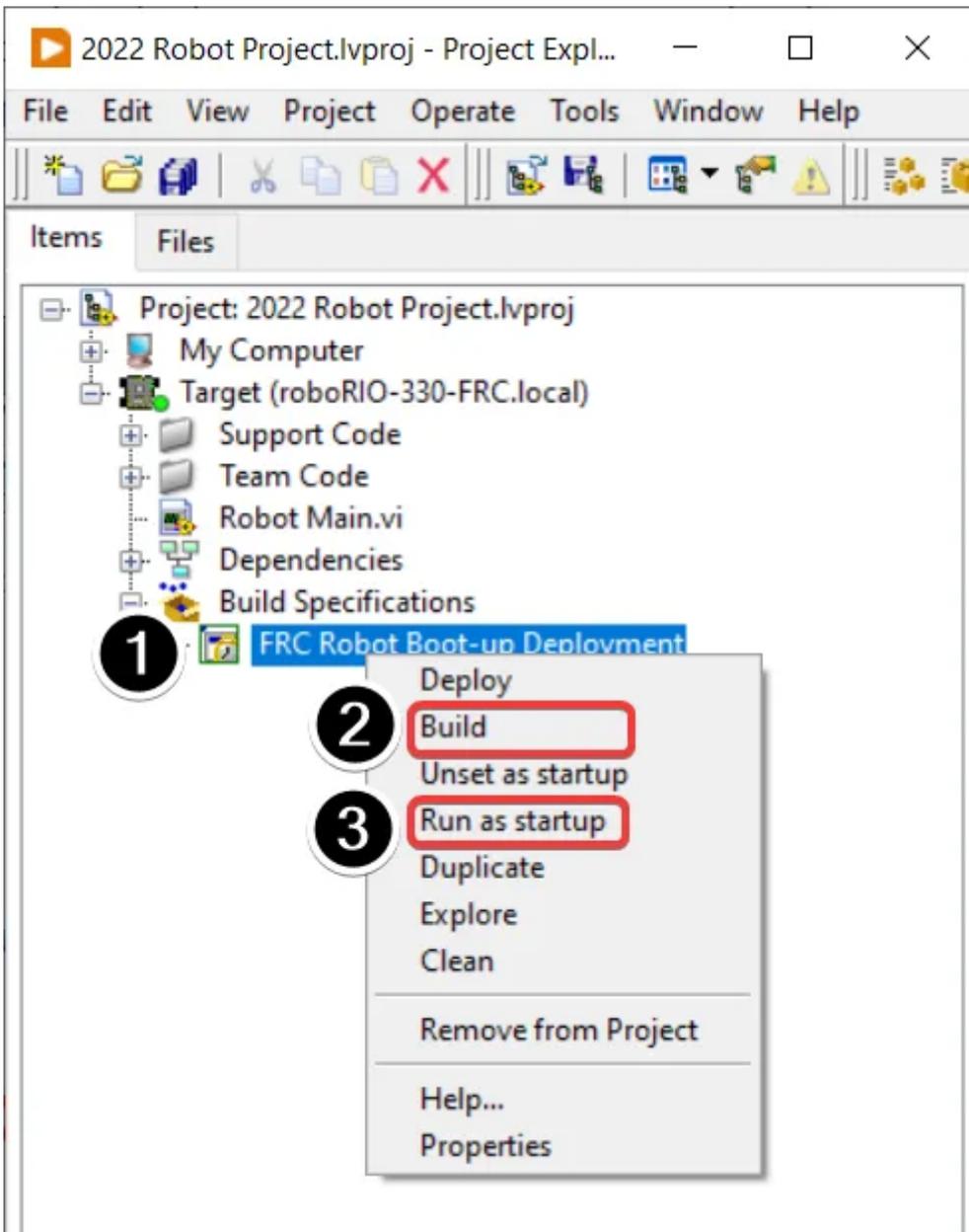
Executando o programa



Nota-se que o programa executado dessa maneira não estará no roboRIO depois de um ciclo de ligação. Para implementar um programa para executar toda vez que o roboRIO inicia, siga a próxima etapa, implementando o programa.

1. Na janela de explorador de projeto, clique duas vezes em Robot Main.vi para abrir o Robot Main.VI
2. Clique no botão de *Run* (Flecha branca na aba superior) do Robot Main.VI para implementar o VI no roboRIO. LaVIEW implementa o VI, todos os items exigidos pelo VI, e as configurações alvo na memória do roboRIO. Se perguntar para salvar qualquer VIs, clique em *Save on all prompts*.
3. Usando o programa da Driver Stations, coloque o robô no modo teleoperado. Para mais informações na configuração e utilização da Driver Station, veja o artigo *FRC Driver Stations Software*.
4. Clique em *Enable*
5. Mova o joystick e observe como o robô responde.
6. Clique no *Abort button* do Robot Main.VI. Observe que o VI para. Quando você executa um programa utilizando o botão de *Run*, o programa opera no roboRIO, mas você consegue manipular os objetos no *front panel* pelo computador em que o programa esta sendo executado.

Implementando o programa



Para operar na competição, você vai precisar implementar o robô no seu roboRIO. Isso permite que o programa sobreviva a *resets* do controlador, mas não permite as mesmas ferramentas de depuração (*front panel*, *probes highlight execution*) que estão operando no *front panel*. Para implementar seu programa:

1. No explorador de projetos clique no + perto de *Build Specifications* para expandi-lo.
2. Botão direito em *FRC Robot Boot-up Deployment* e selecione *Build*. Espere pela implementação para terminar.
3. Botão direito novamente em *FRC Robot Boot-Up Deployment* e selecione *Run as Startup*. Se você receber um diálogo de conflito, clique em *OK*. Esse diálogo indica que o programa atual no roboRIO vai ser terminado/substituído.

4. Either check the box to close the deployment window on successful completion ou clique no botão *close* quando a implementação for um sucesso.
5. O roboRIO vai automaticamente começar operando o código implantado dentro de poucos segundos após a caixa de diálogo fechar.

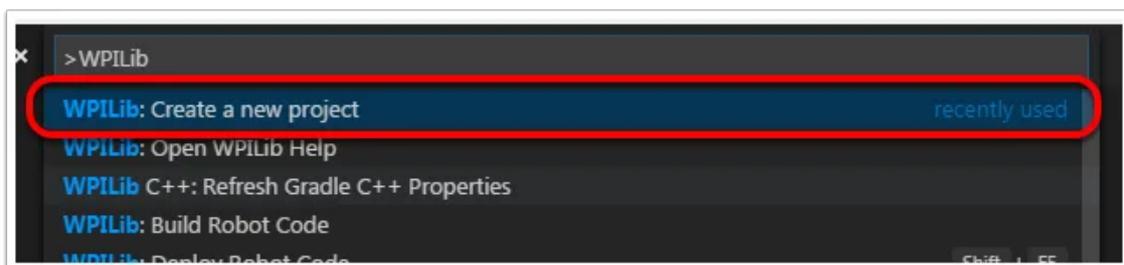
Criando seu programa de teste (C++/Java)

Assim que tudo estiver instalado, estamos prontos para criar um programa de robô. O WPILib vem com vários modelos para programas de robô. O uso desses modelos é altamente recomendado para novos usuários; no entanto, usuários avançados têm a liberdade de escrever seu próprio código de robô do zero. Este artigo guia você na criação de um projeto a partir de um dos exemplos fornecidos, que já possui algum código escrito para controlar um robô básico.

Este guia inclui exemplos de código que envolvem hardware do fornecedor para a conveniência do usuário. Neste documento, PWM refere-se ao controlador de motor incluído no KOP. A guia CTRE faz referência ao controlador de motor Talon FX (motor Falcon 500), mas o uso é semelhante para TalonSRX e VictorSPX. A guia REV faz referência ao CAN SPARK MAX controlando um motor sem escova, mas é semelhante para motor com escovas. Parte-se do pressuposto de que o usuário já instalou os vendedores necessários e configurou o(s) dispositivo(s) (atualização de firmware, atribuição de IDs CAN, etc.) de acordo com a documentação do fabricante (CTRE REV).

Criando um novo projeto WPILib

Abra a paleta de comandos do Visual Studio Code com Ctrl+Shift+P. Em seguida, digite "WPILib" no prompt. Como todos os comandos do WPILib começam com "WPILib", isso mostrará a lista de comandos específicos do WPILib no VS Code. Agora, selecione o comando "Criar um novo projeto".



Isso abrirá a "Janela do Criador de Novo Projeto:".



Os elementos da "Janela do Criador de Novo Projeto" são explicados abaixo:

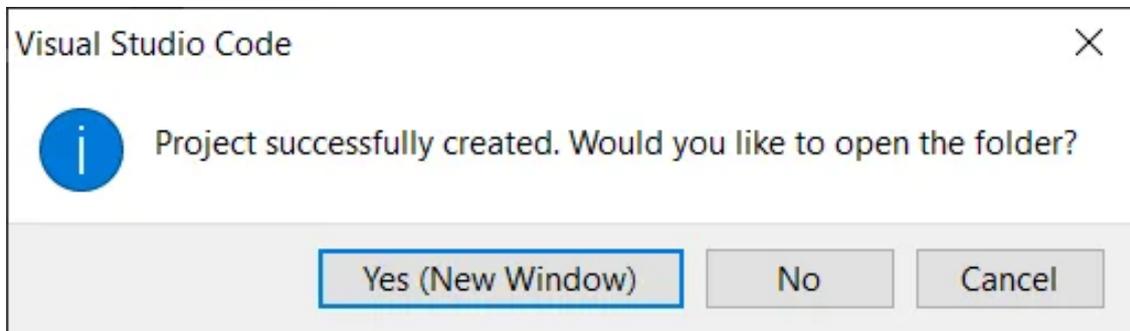
1. Tipo de Projeto: O tipo de projeto que desejamos criar. Para este exemplo, selecione "Exemplo".
2. Linguagem: Esta é a linguagem (C++ ou Java) que será usada para este projeto.
3. Base do Projeto: Esta caixa é usada para selecionar a classe base ou exemplo a ser gerado para o projeto. Para este exemplo, selecione "Início Rápido" (Getting Started).
4. Pasta Base: Isso determina a pasta na qual o projeto do robô será localizado.
5. Nome do Projeto: O nome do projeto do robô. Isso também especifica o nome que será dado à pasta do projeto se a caixa "Criar Nova Pasta" estiver marcada.
6. Criar Nova Pasta: Se esta opção estiver marcada, será criada uma nova pasta para armazenar o projeto dentro da pasta especificada anteriormente. Se não estiver marcada, o projeto será localizado diretamente na pasta especificada anteriormente. Um erro será gerado se a pasta não estiver vazia e esta opção não estiver marcada.
7. Número da Equipe: O número da equipe para o projeto, que será usado para os nomes de pacotes dentro do projeto e para localizar o robô ao implantar o código.

8. Habilitar Suporte de Desktop: Ativa os testes de unidade e a simulação. Embora o WPILib suporte isso, bibliotecas de software de terceiros podem não oferecer suporte a isso. Se as bibliotecas não suportarem desktop, seu código pode não compilar ou pode travar. Deve ser deixado desmarcado, a menos que os testes de unidade ou a simulação sejam necessários e todas as bibliotecas o suportem. Para este exemplo, não marque esta caixa.

Depois de configurar todos os itens acima, clique em "Gerar Projeto" e o projeto do robô será criado.

Quaisquer erros na geração do projeto aparecerão no canto inferior direito da tela.

Abrindo o novo projeto



Após criar com sucesso o seu projeto, o VS Code dará a opção de abrir o projeto, conforme mostrado acima. Podemos optar por fazer isso agora ou mais tarde, digitando Ctrl+K e, em seguida, Ctrl+O (ou apenas Command+O no macOS) e selecionar a pasta onde salvamos nosso projeto.



Do you trust the authors of the files in this folder?

Code provides features that may automatically execute files in this folder.

If you don't trust the authors of these files, we recommend to continue in restricted mode as the files may be malicious. See [our docs](#) to learn more.

C:\Users\Joe\Documents\Robotics\RobotBuilderTestProjectCpp-Imported2022Alpha3

Trust the authors of all files in the parent folder 'Robotics'

Yes, I trust the authors
Trust folder and enable all features

No, I don't trust the authors
Browse folder in restricted mode

Clique em "Sim, confio nos autores".

Depois de abrir, veremos a hierarquia do projeto à esquerda. Clicar duas vezes no arquivo abrirá esse arquivo no editor.

```
File Edit Selection View Go Run Terminal Help [Extension Development Host] - Robot.java - GettingStarted - Visual Studio Code
EXPLORER
  OPEN EDITORS
  GETTINGSTARTED
  .gradle
  .vscode
  .wpilib
  build
  gradle
  src \ main
  deploy
  java \ frc \ robot
    Main.java
    Robot.java
  vendordeps
  .gitignore
  build.gradle
  gradlew
  gradlew.bat
  settings.gradle
  WPILib-License.md
  OUTLINE
  JAVA PROJECTS

src > main > java > frc > robot > Robot.java > ...
1  /*-----*/
2  /* Copyright (c) 2017-2018 FIRST. All Rights Reserved. */
3  /* Open Source Software - may be modified and shared by FRC teams. The code */
4  /* must be accompanied by the FIRST BSD license file in the root directory of */
5  /* the project. */
6  /*-----*/
7
8  package frc.robot;
9
10 import edu.wpi.first.wpilibj.Joystick;
11 import edu.wpi.first.wpilibj.PWMVictorSPX;
12 import edu.wpi.first.wpilibj.TimedRobot;
13 import edu.wpi.first.wpilibj.Timer;
14 import edu.wpi.first.wpilibj.drive.DifferentialDrive;
15
16 /**
17  * The VM is configured to automatically run this class, and to call the
18  * functions corresponding to each mode, as described in the TimedRobot
19  * documentation. If you change the name of this class or the package after
20  * creating this project, you must also update the manifest file in the resource
21  * directory.
22  */
23 public class Robot extends TimedRobot {
24     private final DifferentialDrive m_robotDrive
25         = new DifferentialDrive(new PWMVictorSPX(0), new PWMVictorSPX(1));
26     private final Joystick m_stick = new Joystick(0);
27     private final Timer m_timer = new Timer();
28
29     /**
30      * This function is run when the robot is first started up and should be
31      * used for any initialization code.
32      */
33     @Override
34     public void robotInit() {
35 }
```

Importações

PWM

```
import edu.wpi.first.wpilibj.TimedRobot;  
import edu.wpi.first.wpilibj.Timer;  
import edu.wpi.first.wpilibj.XboxController;  
import edu.wpi.first.wpilibj.drive.DifferentialDrive;  
import edu.wpi.first.wpilibj.motorcontrol.PWMSparkMax;
```

CTRE

```
import edu.wpi.first.wpilibj.Joystick;  
import edu.wpi.first.wpilibj.TimedRobot;  
import edu.wpi.first.wpilibj.Timer;  
import edu.wpi.first.wpilibj.drive.DifferentialDrive;  
import com.ctre.phoenix.motorcontrol.can.WPI_TalonFX;
```

REV

```
import com.revrobotics.CANSparkMax;  
import com.revrobotics.CANSparkMaxLowLevel.MotorType;  
  
import edu.wpi.first.wpilibj.TimedRobot;  
import edu.wpi.first.wpilibj.Timer;  
import edu.wpi.first.wpilibj.XboxController;  
import edu.wpi.first.wpilibj.drive.DifferentialDrive;
```

Nosso código precisa fazer referência aos componentes do WPILib que estão sendo utilizados. Em Java, é feito com declarações import. O programa faz referência a classes como Joystick (para direção), PWMSparkMax / WPI_TalonFX / CANSparkMax (para controle de motores), TimedRobot (a classe base usada no exemplo), Timer (usado para o modo autônomo) e DifferentialDrive (para conectar o controle do joystick aos motores).

Definindo as variáveis para nosso robô de exemplo

PWM

```
public class Robot extends TimedRobot {
    private final PWMSparkMax m_leftDrive = new PWMSparkMax(0);
    private final PWMSparkMax m_rightDrive = new PWMSparkMax(1);
    private final DifferentialDrive m_robotDrive = new DifferentialDrive(m_leftDrive, m_rightDrive);
    private final XboxController m_controller = new XboxController(0);
    private final Timer m_timer = new Timer();

    /**
     * This function is run when the robot is first started up and should be used for any
     * initialization code.
     */
    @Override
    public void robotInit() {
        // We need to invert one side of the drivetrain so that positive voltages
        // result in both sides moving forward. Depending on how your robot's
        // gearbox is constructed, you might have to invert the left side instead.
        m_rightDrive.setInverted(true);
    }
}
```

CTRE

```
public class Robot extends TimedRobot {
    private final WPI_TalonFX m_leftDrive = new WPI_TalonFX(1);
    private final WPI_TalonFX m_rightDrive = new WPI_TalonFX(2);
    private final DifferentialDrive m_robotDrive = new DifferentialDrive(m_leftDrive, m_rightDrive);
    private final Joystick m_stick = new Joystick(0);
    private final Timer m_timer = new Timer();
}
```

REV

```
public class Robot extends TimedRobot {
    private final CANSparkMax m_leftDrive = new CANSparkMax(1, MotorType.kBrushless);
    private final CANSparkMax m_rightDrive = new CANSparkMax(2, MotorType.kBrushless);
    private final DifferentialDrive m_robotDrive = new DifferentialDrive(m_leftDrive, m_rightDrive);
    private final XboxController m_controller = new XboxController(0);
    private final Timer m_timer = new Timer();
}
```

O robô de exemplo em nossos exemplos terá um joystick na porta USB 0 para controle tipo arcade e dois motores nas portas PWM 0 e 1 (exemplos do fornecedor usam CAN com IDs 1 e 2). Aqui, criamos objetos do tipo DifferentialDrive (m_robotDrive), Joystick (m_stick) e Timer (m_timer). Esta seção do código faz três coisas:

1. Define as variáveis como membros da nossa classe Robot.
2. Inicializa as variáveis.

Inicialização do robô

```
@Override
public void robotInit() {}
```

O método RobotInit é executado quando o programa do robô está iniciando, mas após o construtor. O RobotInit para o nosso programa de exemplo não faz nada. Se quisermos executar algo aqui, podemos fornecer o código acima para substituir o padrão.

Autônomo simples de exemplo

```
/** This function is run once each time the robot enters autonomous mode. */
@Override
public void autonomousInit() {
    m_timer.restart();
}

/** This function is called periodically during autonomous. */
@Override
public void autonomousPeriodic() {
    // Drive for 2 seconds
    if (m_timer.get() < 2.0) {
        // Drive forwards half speed, make sure to turn input squaring off
    }
}
```

```
m_robotDrive.arcadeDrive(0.5, 0.0, false);
} else {
    m_robotDrive.stopMotor(); // stop robot
}
}
```

O método `AutonomousInit` é executado uma vez cada vez que o robô faz a transição para o modo autônomo a partir de outro modo. Neste programa, reiniciamos o `Timer` neste método.

`AutonomousPeriodic` é executado uma vez a cada período enquanto o robô está no modo autônomo. Na classe `TimedRobot`, o período é um tempo fixo, que padrão é 20ms. Neste exemplo, o código periódico verifica se o temporizador é inferior a 2 segundos e, se for, avança a meio velocidade usando o método `ArcadeDrive` da classe `DifferentialDrive`. Se mais de 2 segundos tiverem decorrido, o código para o acionamento do robô.

Controle por analógico para teleoperado

```
/** This function is called once each time the robot enters teleoperated mode. */
@Override
public void teleopInit() {}

/** This function is called periodically during teleoperated mode. */
@Override
public void teleopPeriodic() {
    m_robotDrive.arcadeDrive(-m_controller.getLeftY(), -m_controller.getRightX());
}
```

Assim como no modo Autônomo, o modo Teleop possui funções `TeleopInit` e `TeleopPeriodic`. Neste exemplo, não temos nada para fazer em `TeleopInit`; ele é fornecido apenas para fins ilustrativos. Em `TeleopPeriodic`, o código utiliza o método `ArcadeDrive` para mapear o eixo Y do Joystick para o movimento para frente/trás dos motores de acionamento e o eixo X para o movimento de virar.

Modo de teste

```
/** This function is called once each time the robot enters test mode. */
@Override
```

```
public void testInit() {}
```

```
/** This function is called periodically during test mode. */
```

```
@Override
```

```
public void testPeriodic() {}
```

O Modo de Teste é usado para testar a funcionalidade do robô. Semelhante ao TeleopInit, os métodos TestInit e TestPeriodic são fornecidos aqui apenas para fins ilustrativos.

Compilando o projeto no robô

Por favor, consulte as instruções [aqui](#) para implantar o programa em um robô.

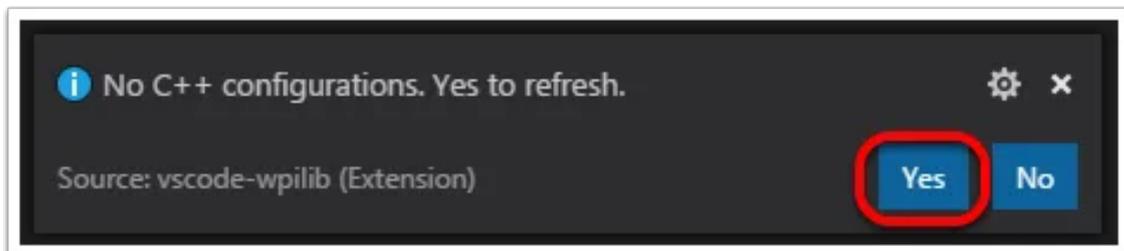
Programando seu robô (C++)

Essa página oferece para usuários de C++ um ensinamento básico de programação para FRC

Ainda que você não esteja usando Java, lembre-se de olhar a página anterior para criar seu projeto de robô

Configurações C++

Para projetos em C++, há mais uma etapa para configurar o IntelliSense. Sempre que abrimos um projeto, deveríamos receber um pop-up no canto inferior direito perguntando se desejamos atualizar as configurações do C++. Clique em "Sim" para configurar o IntelliSense.



Importações

PWM

```
#include <frc/TimedRobot.h>
#include <frc/Timer.h>
#include <frc/XboxController.h>
#include <frc/drive/DifferentialDrive.h>
```

```
#include <frc/motorcontrol/PWMSparkMax.h>
```

CTRE

```
#include <frc/Joystick.h>
#include <frc/TimedRobot.h>
#include <frc/Timer.h>
#include <frc/drive/DifferentialDrive.h>
#include <ctre/phoenix/motorcontrol/can/WPI_TalonFX.h>
```

REV

```
#include <frc/TimedRobot.h>
#include <frc/Timer.h>
#include <frc/XboxController.h>
#include <frc/drive/DifferentialDrive.h>
#include <frc/motorcontrol/PWMSparkMax.h>

#include <rev/CANSparkMax.h>
```

Nosso código precisa fazer referência aos componentes do WPILib que estão sendo utilizados. Em C++, isso é feito usando declarações `#include;`. O programa faz referência a classes como Joystick (para direção), PWMSparkMax / WPI_TalonFX / CANSparkMax (para controle de motores), TimedRobot (a classe base usada no exemplo), Timer (usado para o modo autônomo) e DifferentialDrive (para conectar o controle do joystick aos motores).

Definindo as variáveis para nosso robô de exemplo

PWM

```
public:
  Robot() {
    // We need to invert one side of the drivetrain so that positive voltages
```

```

// result in both sides moving forward. Depending on how your robot's
// gearbox is constructed, you might have to invert the left side instead.
m_right.SetInverted(true);
m_robotDrive.SetExpiration(100_ms);
m_timer.Start();
}

```

```

private:
// Robot drive system
frc::PWMSparkMax m_left{0};
frc::PWMSparkMax m_right{1};
frc::DifferentialDrive m_robotDrive{m_left, m_right};

frc::XboxController m_controller{0};
frc::Timer m_timer;
};

```

CTRE

```

public:
Robot() {
m_right.SetInverted(true);
m_robotDrive.SetExpiration(100_ms);
// We need to invert one side of the drivetrain so that positive voltages
// result in both sides moving forward. Depending on how your robot's
// gearbox is constructed, you might have to invert the left side instead.
m_timer.Start();
}

```

```

private:
// Robot drive system
ctre::phoenix::motorcontrol::can::WPI_TalonFX m_left{1};
ctre::phoenix::motorcontrol::can::WPI_TalonFX m_right{2};
frc::DifferentialDrive m_robotDrive{m_left, m_right};

frc::Joystick m_stick{0};
frc::Timer m_timer;

```

REV

```
Robot() {  
    // We need to invert one side of the drivetrain so that positive voltages  
    // result in both sides moving forward. Depending on how your robot's  
    // gearbox is constructed, you might have to invert the left side instead.  
    m_right.SetInverted(true);  
    m_robotDrive.SetExpiration(100_ms);  
    m_timer.Start();  
}
```

```
private:  
    // Robot drive system  
    rev::CANSparkMax m_left{1, rev::CANSparkMax::MotorType::kBrushless};  
    rev::CANSparkMax m_right{2, rev::CANSparkMax::MotorType::kBrushless};  
    frc::DifferentialDrive m_robotDrive{m_left, m_right};  
  
    frc::XboxController m_controller{0};  
    frc::Timer m_timer;
```

O robô de exemplo em nossos exemplos terá um joystick na porta USB 0 para direção arcade e dois motores nas portas PWM 0 e 1 (exemplos do fornecedor usam CAN com IDs 1 e 2). Aqui criamos objetos do tipo DifferentialDrive (m_robotDrive), Joystick (m_stick) e Timer (m_timer). Esta seção do código faz duas coisas:

1. Define as variáveis como membros de nossa classe Robot.
2. Inicializa as variáveis.

As inicializações de variáveis para C++ estão na seção privada na parte inferior do programa. Isso significa que elas são privadas para a classe (Robot). O código em C++ também define o tempo de expiração do Motor Safety para 0,1 segundos (o acionamento será desligado se não receber um comando a cada 0,1 segundos) e inicia o Timer usado para o modo autônomo.

Inicialização do robô

```
void RobotInit() {}
```

O método `RobotInit` é executado quando o programa do robô está inicializando, mas após o construtor. O `RobotInit` para o nosso programa de exemplo não faz nada. Se quisermos executar alguma coisa aqui, poderíamos fornecer o código acima para substituir o padrão.

Autônomo simples de exemplo

```
void AutonomousInit() override { m_timer.Restart(); }

void AutonomousPeriodic() override {
    // Drive for 2 seconds
    if (m_timer.Get() < 2_s) {
        // Drive forwards half speed, make sure to turn input squaring off
        m_robotDrive.ArcadeDrive(0.5, 0.0, false);
    } else {
        // Stop robot
        m_robotDrive.ArcadeDrive(0.0, 0.0, false);
    }
}
```

O método `AutonomousInit` é executado uma vez cada vez que o robô faz a transição para o modo autônomo a partir de outro modo. Neste programa, reiniciamos o `Timer` neste método.

`AutonomousPeriodic` é executado uma vez a cada período enquanto o robô está no modo autônomo. Na classe `TimedRobot`, o período é um tempo fixo, que por padrão é de 20ms. Neste exemplo, o código periódico verifica se o temporizador é inferior a 2 segundos e, se for o caso, move-se para frente a meia velocidade usando o método `ArcadeDrive` da classe `DifferentialDrive`. Se mais de 2 segundos tiverem se passado, o código para o acionamento do robô.

Controle de analógico para teleoperado

```
void TeleopInit() override {}

void TeleopPeriodic() override {
    // Drive with arcade style (use right stick to steer)
    m_robotDrive.ArcadeDrive(-m_controller.GetLeftY(),
```

```
m_controller.GetRightX());  
}
```

Assim como no modo Autônomo, o modo Teleop possui funções TeleopInit e TeleopPeriodic. Neste exemplo, não temos nada a fazer em TeleopInit; ele é fornecido apenas para fins ilustrativos. Em TeleopPeriodic, o código utiliza o método ArcadeDrive para mapear o eixo Y do joystick no movimento para frente/trás dos motores de acionamento e o eixo X no movimento de viragem.

Modo de teste

```
void TestInit() override {}  
  
void TestPeriodic() override {}
```

O Modo de Teste é utilizado para testar a funcionalidade do robô. Semelhante ao TeleopInit, os métodos TestInit e TestPeriodic são fornecidos aqui apenas para fins ilustrativos.

Compilando o projeto no robô

Por favor, consulte as instruções [aqui](#) para implantar o programa em um robô.

Executando seu programa de teste

Visão geral

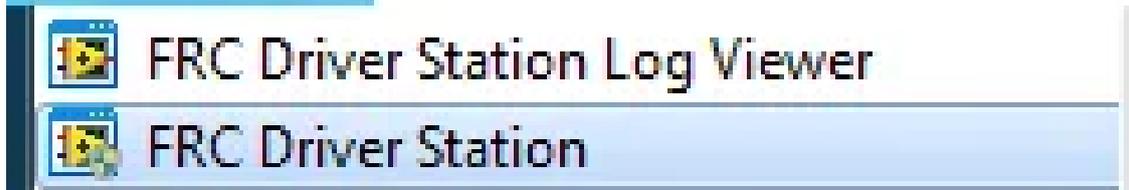
Você deve criar e instalar um programa de teste para sua linguagem escolhida, como visto nas seções anteriores.

Operação amarrada

Executar o seu programa de teste enquanto conectado à Estação do Condutor via cabo Ethernet ou USB confirmará que o programa foi implantado com sucesso e que a estação do condutor e o roboRIO estão configurados corretamente.

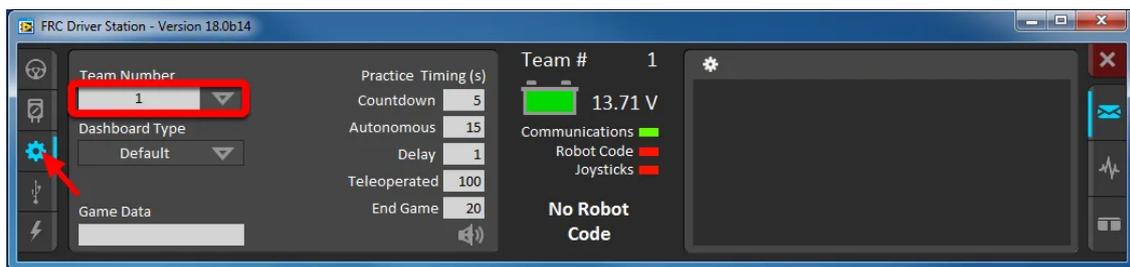
O roboRIO deve estar ligado e conectado ao PC através de Ethernet ou USB.

Iniciando a FRC Driver Station



Clique duas vezes no atalho para iniciar

Configurando a Driver Station

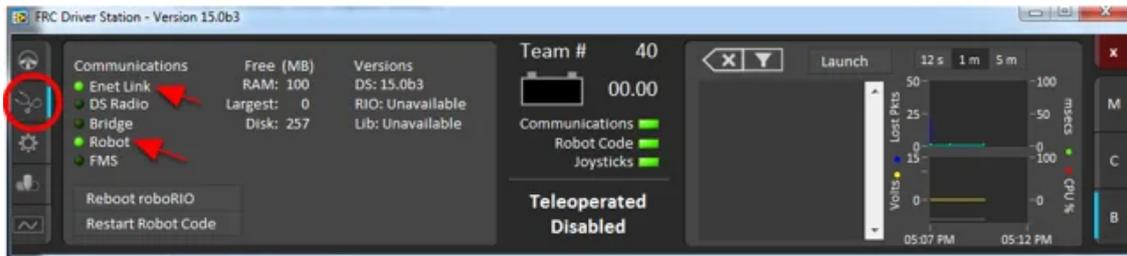


O DS deve ser configurado com o número da sua equipe para se conectar ao seu robô. Para fazer isso, clique na aba Configuração e insira o número da sua equipe na caixa de número da equipe. Pressione Enter ou clique fora da caixa para que a configuração tenha efeito.

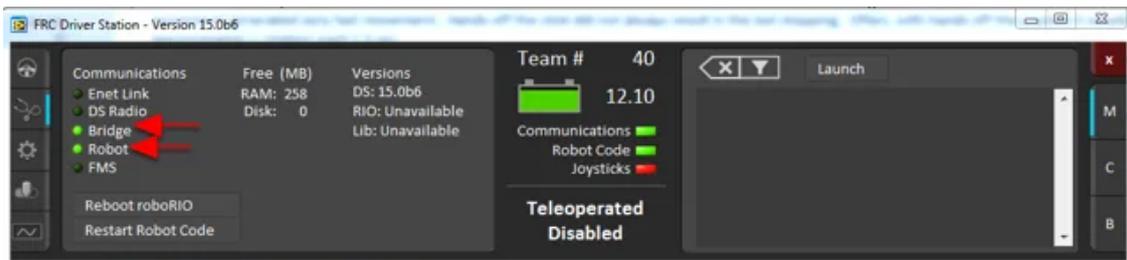
Normalmente, os PCs já têm as configurações de rede corretas para que o DS se conecte ao robô, mas, se não, certifique-se de que seu adaptador de rede esteja configurado para DHCP.

Confirmação de conectividade

Cabo

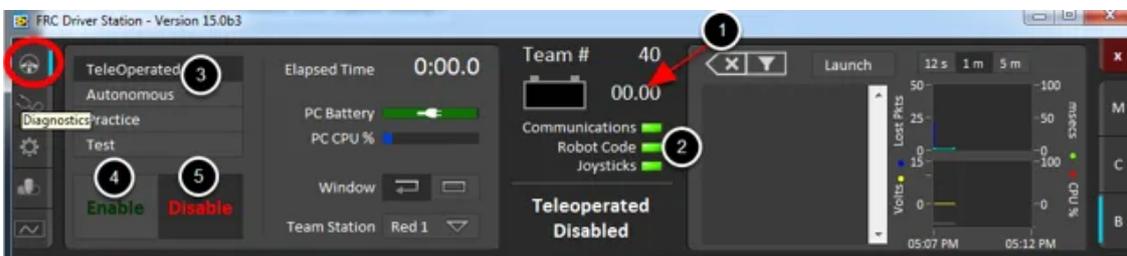


Sem fio



Usando o software da Estação do Condutor, clique em Diagnóstico e confirme que as luzes de Enet Link (ou luz do Rádio do Robô, se estiver operando sem fio) e as luzes do Robô estejam verdes.

Operando o robô



Clique na aba Operação

1. Confirme que a voltagem da bateria é exibida
2. Os indicadores de Comunicação, Código do Robô e Joysticks estão verdes.
3. Coloque o robô no Modo Teleop
4. Clique em Habilitar. Mova os joysticks e observe como o robô responde.
5. Clique em Desabilitar.

Operação sem fio

Antes de tentar a operação sem fio, a operação com cabo deve ter sido confirmada conforme descrito em Operação com Cabo. Executar o seu programa de teste enquanto conectado à Estação

do Condutor via WiFi confirmará se o ponto de acesso está configurado corretamente.

Configurando o ponto de acesso

Consulte o artigo "[Programando seu rádio](#)" para obter detalhes sobre a configuração do rádio do robô para uso como ponto de acesso.

Após configurar o ponto de acesso, conecte a estação do condutor ao robô sem fio. O SSID será o número da sua equipe (conforme inserido no Utilitário de Configuração da Ponte). Se você definiu uma chave ao usar o Utilitário de Configuração da Ponte, precisará inseri-la para se conectar à rede. Certifique-se de que o adaptador de rede do computador esteja configurado para DHCP («Obter um endereço IP automaticamente»).

Agora você pode confirmar a operação sem fio usando as mesmas etapas em "Confirmar Conectividade e Operar o Robô" acima.