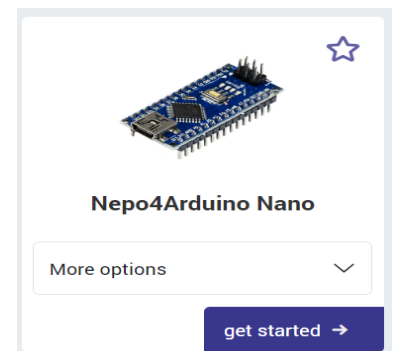
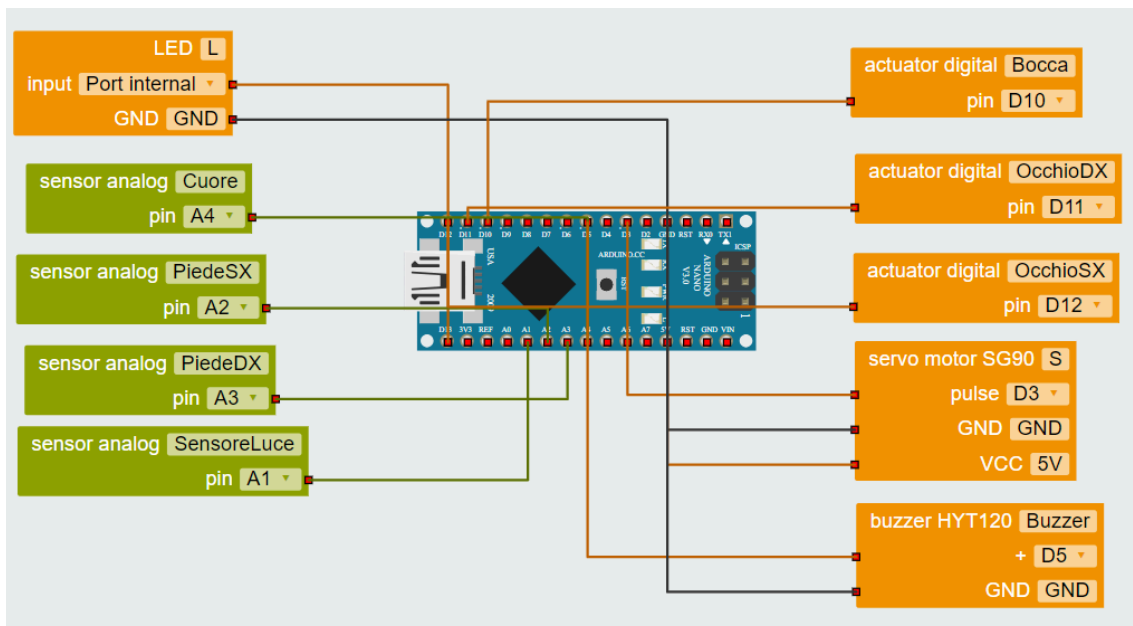


COME CONFIGURARE L'ARDUINO NANO DELL'ARIELBOT SU OPEN ROBERTA

1. Avvia [Open Roberta Lab](#) e cliccare su “Popular systems All systems and filter options”. Dopodiché cercare “Nepo4Arduino Nano” e cliccare su Get Started.



2. Cliccare “Configurazione Robot ARDUINObasis”
3. Cliccare su “Azione” e prendere 3 blocchi “Actuator Digital”, 1 blocco “Servo Motor SG90” e 1 blocco “Buzzer HYT120”.
4. Cliccare su “Sensori” e prendere 4 blocchi “sensor analog”
5. Configurare i blocchi in questo modo, rinominandoli e impostando la porta come indicato



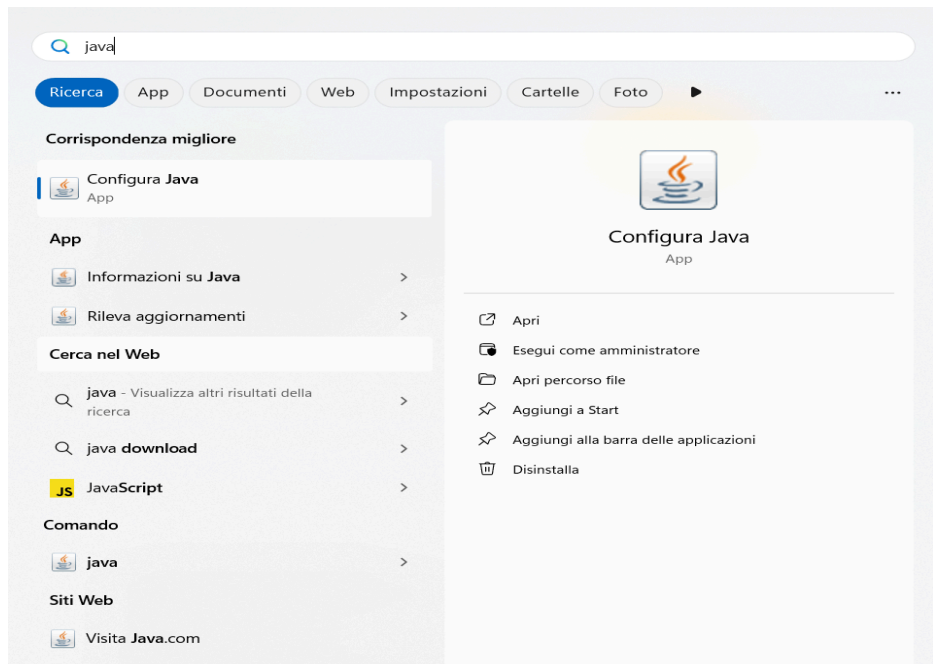
COME CONNETTERE L'ARDUINO NANO DELL'ARIELBOT A OPEN ROBERTA

1. Verifica della connessione Internet

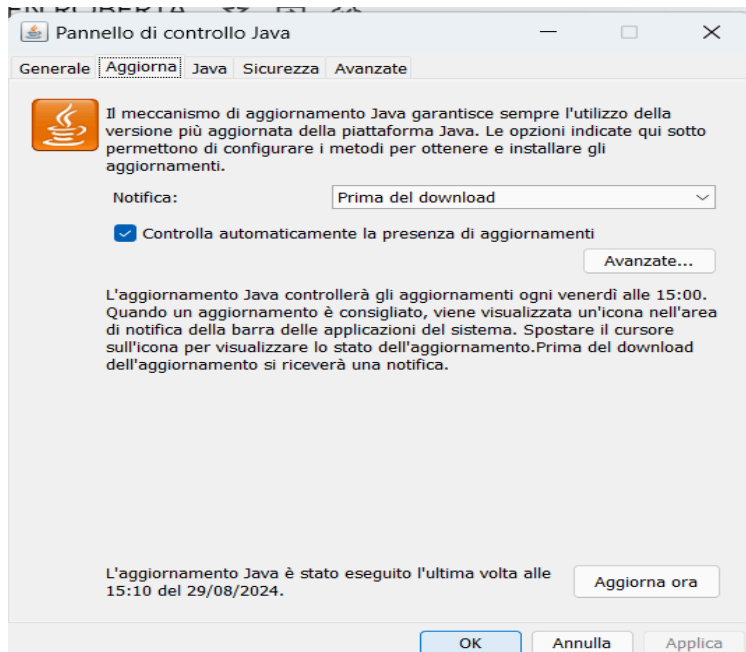
- Assicurarsi che il computer sia connesso a internet.

2. Installazione/Aggiornamento di Java

- Controllare se Java è installato. (cercare Java nel menu start di Windows e verificare se sono presenti questi 3 elementi compreso “Rileva Aggiornamenti”)



- Aprire, “Rileva Aggiornamenti” e verificare che Java sia aggiornato cliccando su “Aggiorna Ora”.



- Se Java non risulta installato seguire le istruzioni su: <https://www.java.com/it/download/>

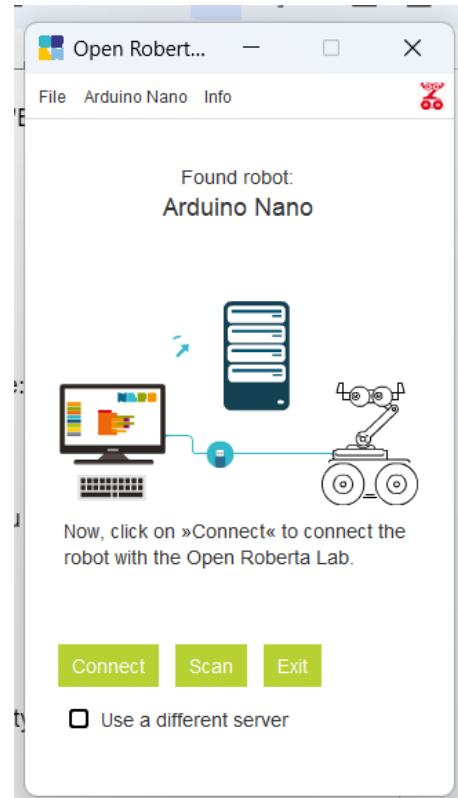
3. Installare “Open Roberta Connector” (se non lo si ha già) e Arduino IDE:

- Seguire gli step di download necessari dal link:
<https://jira.iais.fraunhofer.de/wiki/display/ORinfo/Open+Roberta+Connector>

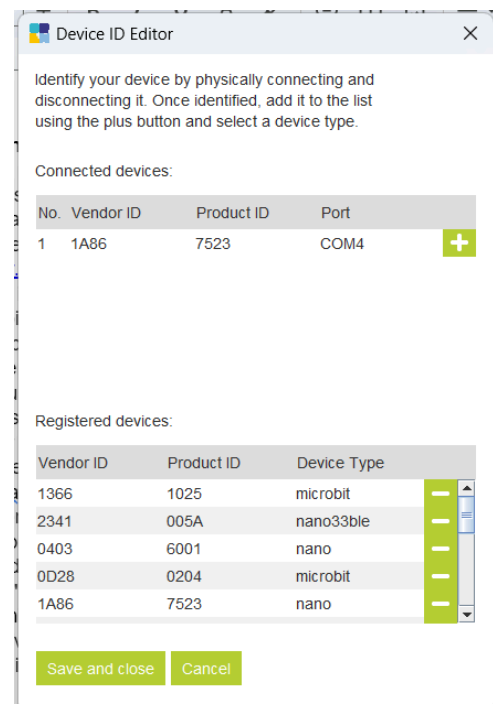
- Aprire il file scaricato e avviare l'installazione.
- Se Windows Defender si attiva, premere "Ulteriori informazioni" e poi "Esegui comunque" e proseguire con l'installazione.
- Scarica Arduino IDE da qui (cliccando su Windows e poi su "Just Download":
<https://www.arduino.cc/en/software>)
- Apri il file di installazione Arduino IDE appena scaricato e segui le istruzioni. In seguito apri Arduino IDE e consenti l'installazione di tutti i driver. Dopodiché puoi chiudere Arduino IDE.
- Aprire Open Roberta Connector.

5. Configurazione del dispositivo

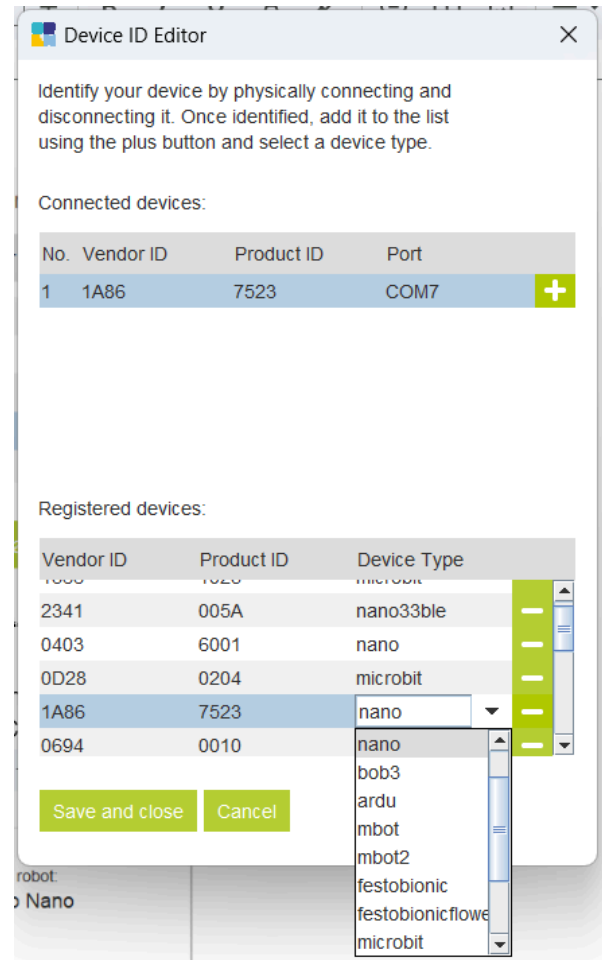
- Collegare l'Arduino al computer e verificare dopo qualche secondo che venga rilevato in questo modo
- Se sotto "Found Robot" appare qualcos'altro (o non appare proprio nulla) è necessario:
 - Premere in alto su "File" e poi "Device ID editor".



- Premere il + verde sull'unico dispositivo presente
- Cliccare sulla linea blu che appare in corrispondenza della colonna Device Type e cercare "nano"

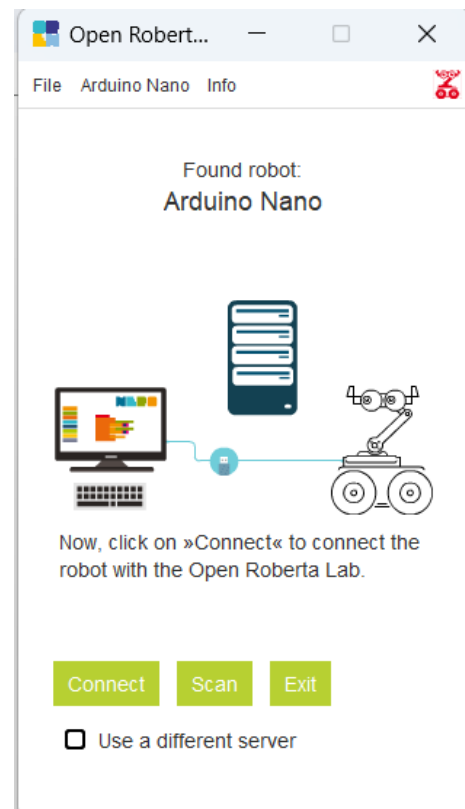


- Premere “Save and close”



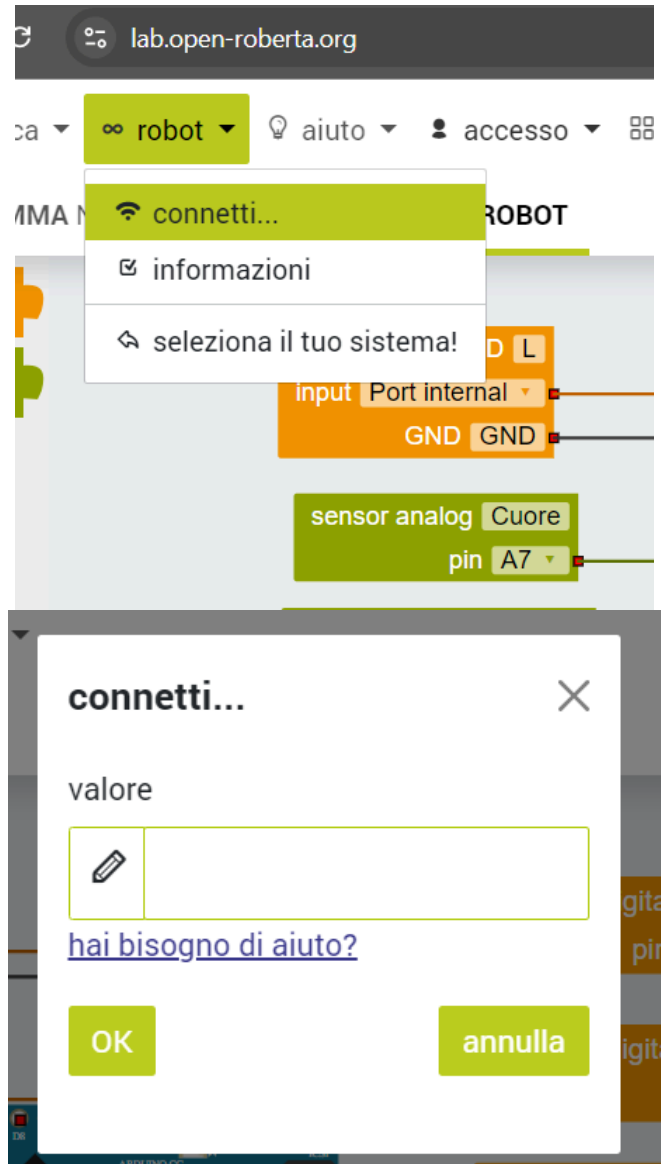
6. Connessione ad Open Roberta

- Ora cliccare su Connect



Copiare il token mostrato e incollarlo in Open Roberta:

- In Open Roberta, premere in alto a sinistra sull'icona "Robot" e poi su "Connetti".
- Incollare il token nella sezione appropriata.



7. Verifica della connessione

- Controllare se il device è ora connesso correttamente.

8. Risoluzione dei problemi

- Problema noto: se appare un problema di rete, scollegare Arduino e riconnetterlo in Open Roberta Connector.

