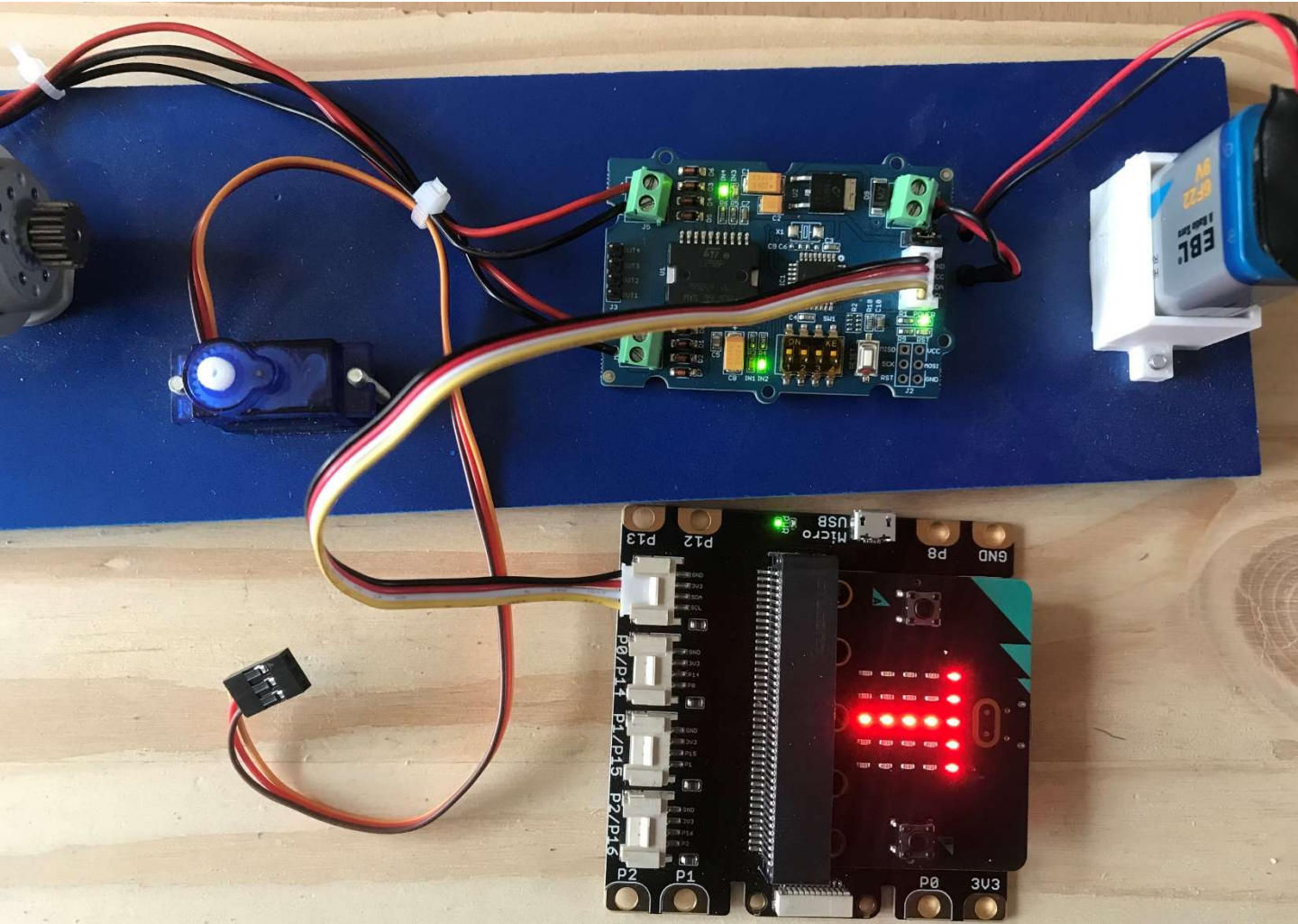
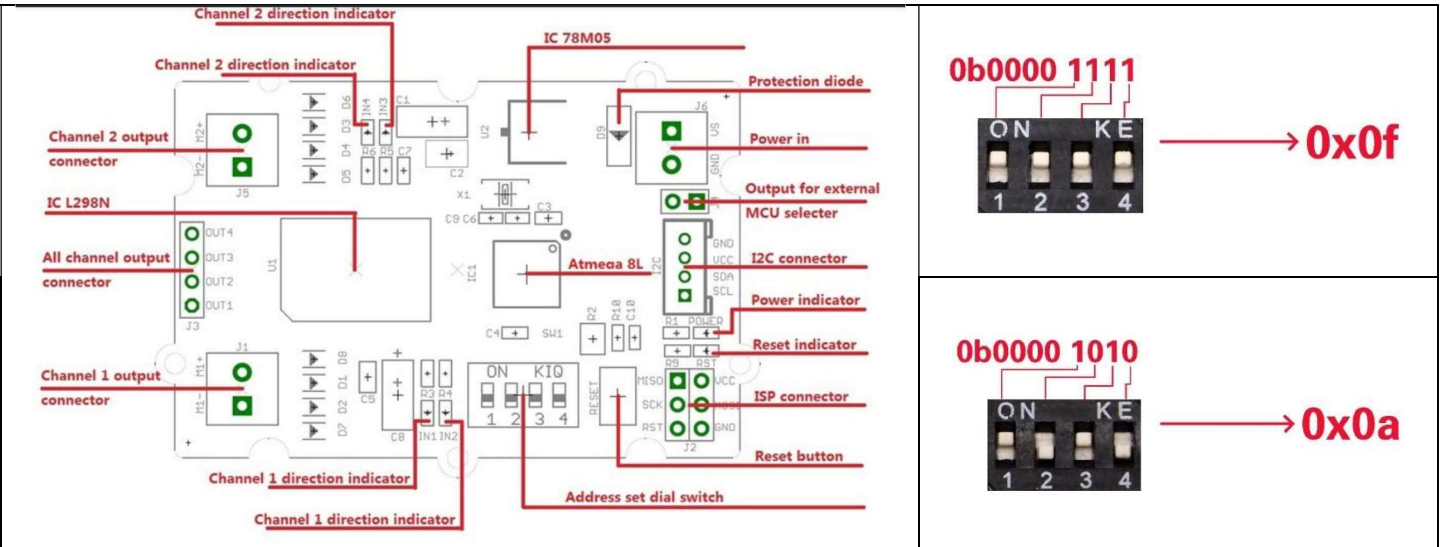


# 1/ Réalisation du câblage



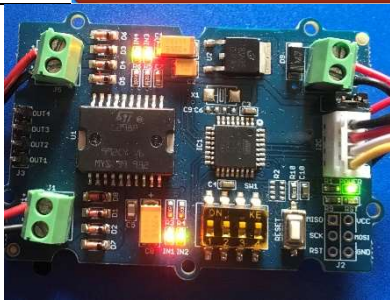
# 2/ Les différentes adresses I2C



### 3/ Les blocs de commande

#### AU DEMARRAGE INITIALISATION DU GROVE

InitI2c moteur adresse : 0x0f ▼ sur Frequence : F\_3921Hz ▼

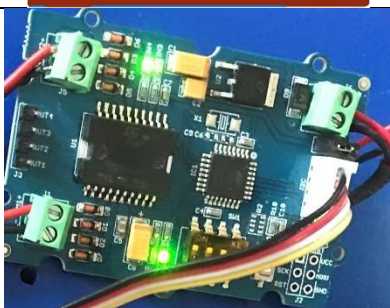


- 1 / Câblage du système
- 2 / mise sous tension du seed I2c grove  
( si besoin faire un reset )
- 3 / mise de la carte dans le shield grove

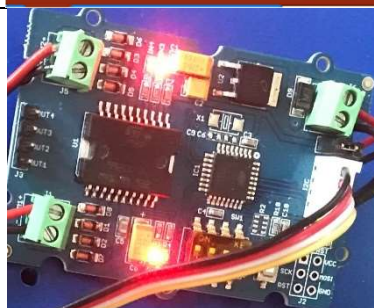
*Le test est réalisé uniquement sur l'adresse et la fréquence ci-dessus*

#### Faire fonctionner les 2 moteurs en même temps

Avancer à la vitesse 100

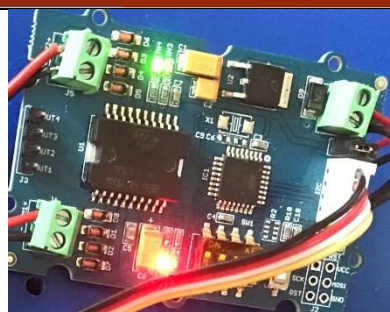


Reculer à la vitesse -100

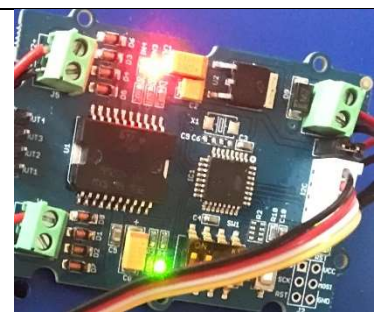


#### Tourner

Tourner vers la gauche: moteur1 -100 et moteur2 80



Tourner vers la droite: moteur1 70 et moteur2 -81

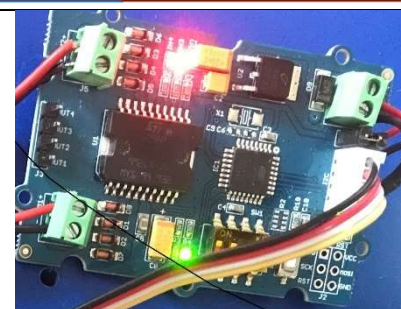


#### Moteur A

Tourner vers l'avant le Moteur1 ▼ à la vitesse 50



Tourner vers l'arrière le Moteur1 ▼ à la vitesse -54



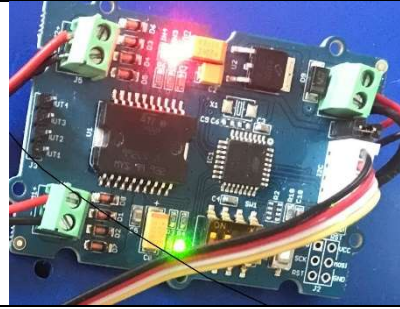


## Moteur B

Tourner vers l'avant le Moteur2 ▼ à la vitesse 50

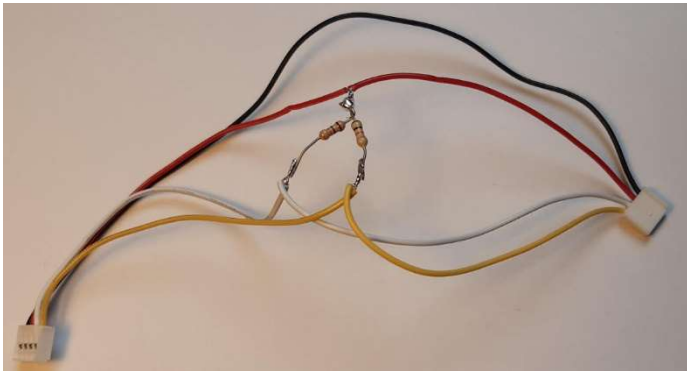


Tourner vers l'arrière le Moteur2 ▼ à la vitesse -54



### 4/ Anomalies

Bien vérifier votre adresse I2C et votre fréquence, si besoin ajouter un Pull Up sur le SDA et SCL (Résistance de 4,7K Ohms)



<https://www.gcworks.fr/tutoriel/esp/Drivermoteur.html>