

## Rapport de séance 6

### Résumé :

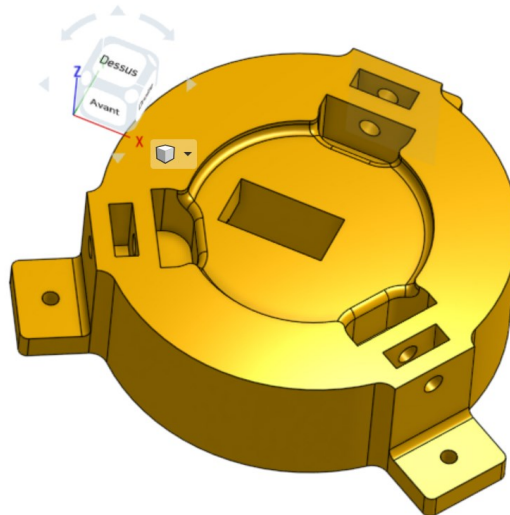
Nous rencontrons des problèmes au niveau du Bluetooth car nous n'arrivons pas à transmettre nos données entre les cartes.

Il faut que nous vérifions si la Nano lit bien les valeurs de notre accéléromètre.

Quelques problèmes d'appareillage surviennent aussi entre nos modules BT.

### **Partie Modélisation :**

*Bras* : La première base a été imprimée ainsi qu'une croix permettant de démultiplier le couple du premier servo qui supportera tout le poids du bras.



Il nous restera à faire la plaque tournante ainsi que la pince. Nous emprunterions un modèle sur internet pour la pince.

### Partie Code :



Les problèmes BT ont été résolus par M. Masson qui nous a passé deux modules fonctionnels HC05/HC06.

#### BT\_servo

```
#include <Servo.h>

Servo myservo;
char state ;
int valeur = 0;

void setup() {
  myservo.attach(9);
  myservo.write(0);
  Serial.begin(38400);
}

void loop() {
  if(Serial.available() > 0){
    state = Serial.read();
    if (state == 'Y'){
      valeur = Serial.parseInt();
      myservo.write(valeur);
    }
  }
}
```

Code qui reçoit l'info du module BT de l'Arduino Nano et qui le transmet au servomoteur.

Ici le **Serial** représente notre module Bluetooth branché sur les sorties RX et TX de notre carte.

On vérifie donc que l'on reçoit bien quelque chose provenant de l'autre module en communication.

On lit le message, ici un Y est envoyé, ce qui veut dire que la donnée qui suit est celle de l'axe Y de l'accéléromètre. On la récupère grâce à la fonction *parseInt* qui prend le premier entier se trouvant après notre caractère.

Concernant l'envoi de la donnée : **cf.** rapport 6 de Mathis.

### Avancée du projet :

- Bras à moitié assemblé
- code terminé pour les potentiomètre et les servos
- Bluetooth à mi-chemin

### Séance prochaine :

- Bras modéliser et fini.
- Commencer à rassembler les codes.
- Bluetooth terminé