

## RAPPORT SEANCE 1

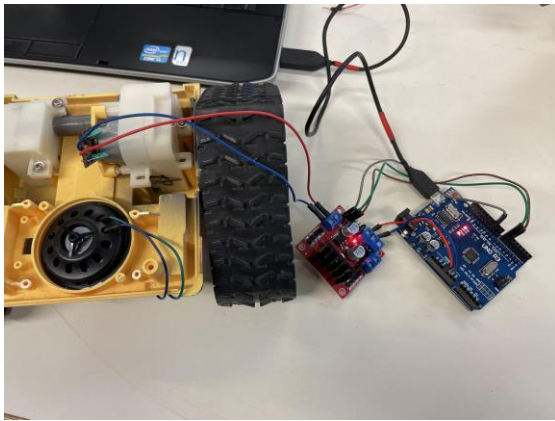
### - Mise en place et analyse de l'ossature :

Nous avons tout d'abord découpé notre travail en 2 avec Jules, j'ai donc pour ma part pris pour analyse la partie inférieure du robot (moteur pour les roues). J'ai d'abord pu analyser que le moteur est connecté à un module avec une entrée + et -.

J'ai donc essayé de brancher le 5V et le GND sur cet élément ce qui a mis en action les roues. Ces dernières peuvent d'ailleurs fonctionner dans le même sens, ou dans le sens opposé de l'une et l'autre. (Possibilité de tourner).

### - Tentative de branchement des roues :

J'ai donc par la suite repris le branchement pour la voiture utiliser dans les TD précédents avec un pont en H (pour pouvoir par la suite brancher à ce pont le moteur de la partie haute du robot). J'ai également repris le code en l'adaptant pour cette partie unique du robot (voir ci-dessous). Seulement le montage ne fonctionne pas, le moteur ne semble pas être alimenté. Ce point est à travailler pour la prochaine séance.



```
const int MoteurTete; //fil jaune 5V
int ENB=10;
int IN3=6;
int IN4=7;
void setup() {
  pinMode(ENB, OUTPUT);
  pinMode(IN3, OUTPUT);
  pinMode(IN4, OUTPUT);
  digitalWrite(ENB, LOW);
  digitalWrite(IN3,HIGH);
  digitalWrite(IN4,LOW);
}
void loop() {
  analogWrite(ENB,255);
  delay(1000);
}
```