

## Aspi'Bot Arduino

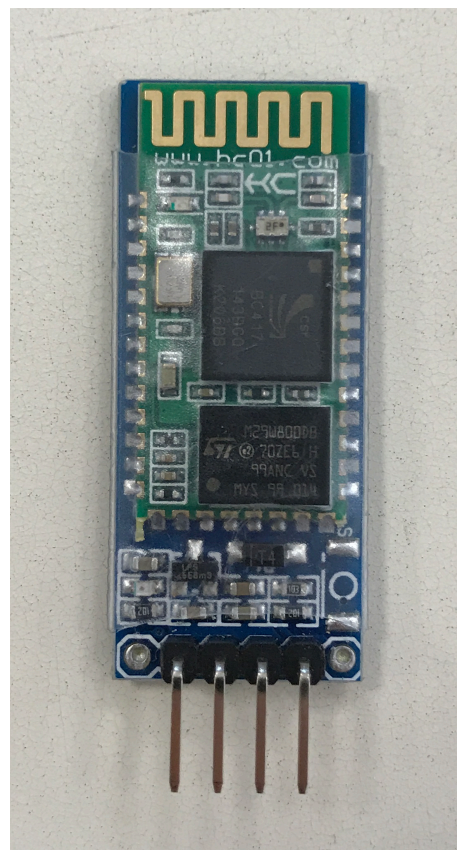
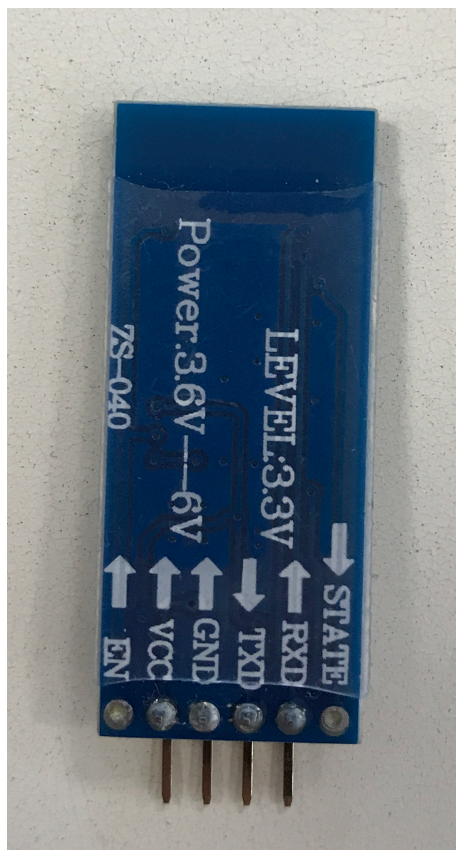
**Durant cette séance, nous avons :**

- Récupéré le module bluetooth et débuté le code de la fonction de mise en route du robot avec l'application Bluetooth Electronics.

**Observations :**

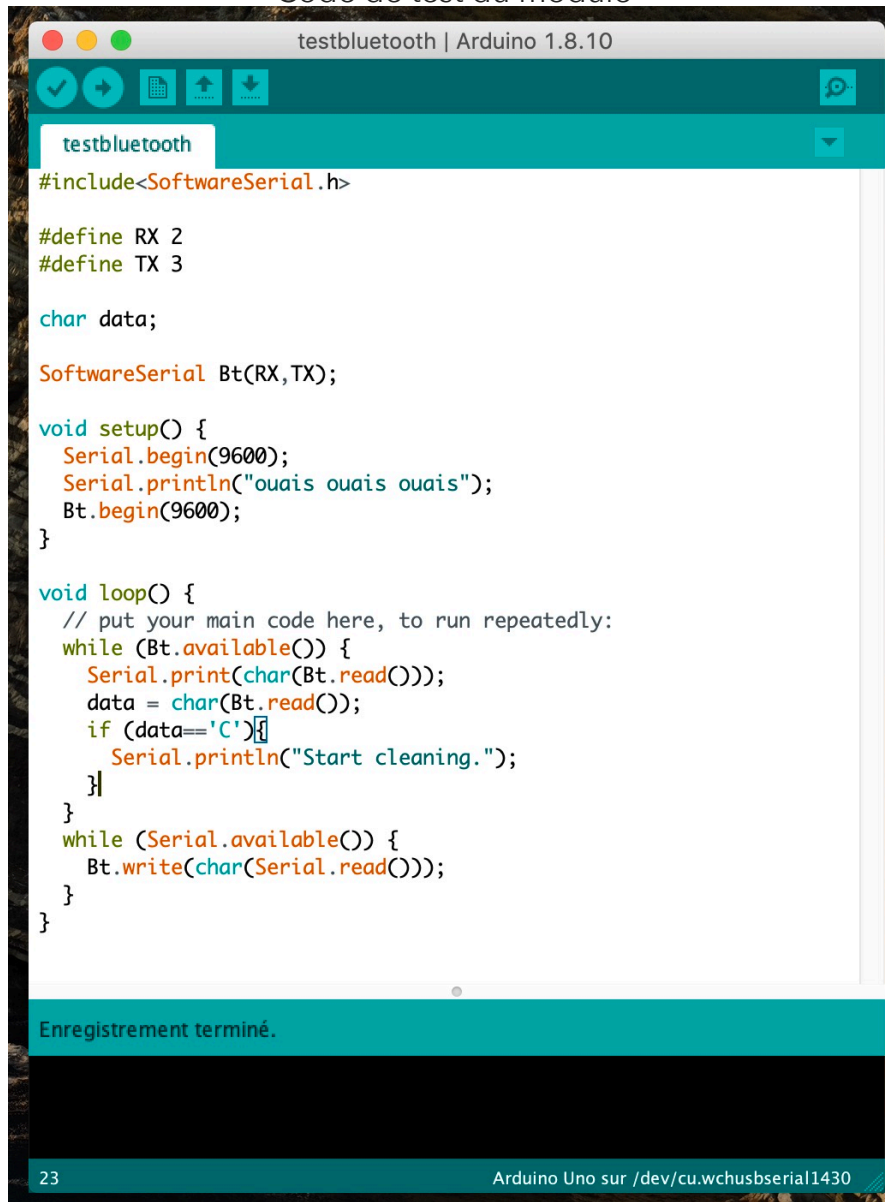
1. Rien à signaler, à part un dysfonctionnement au niveau du module (module non détecté par le téléphone).

**Galerie :**



## Module Bluetooth HC-06

### Code de test du module



```
testbluetooth | Arduino 1.8.10

testbluetooth
#include<SoftwareSerial.h>

#define RX 2
#define TX 3

char data;

SoftwareSerial Bt(RX,TX);

void setup() {
  Serial.begin(9600);
  Serial.println("ouais ouais ouais");
  Bt.begin(9600);
}

void loop() {
  // put your main code here, to run repeatedly:
  while (Bt.available()) {
    Serial.print(char(Bt.read()));
    data = char(Bt.read());
    if (data=='C'){
      Serial.println("Start cleaning.");
    }
  }
  while (Serial.available()) {
    Bt.write(char(Serial.read()));
  }
}
```

Enregistrement terminé.

23 Arduino Uno sur /dev/cu.wchusbserial1430