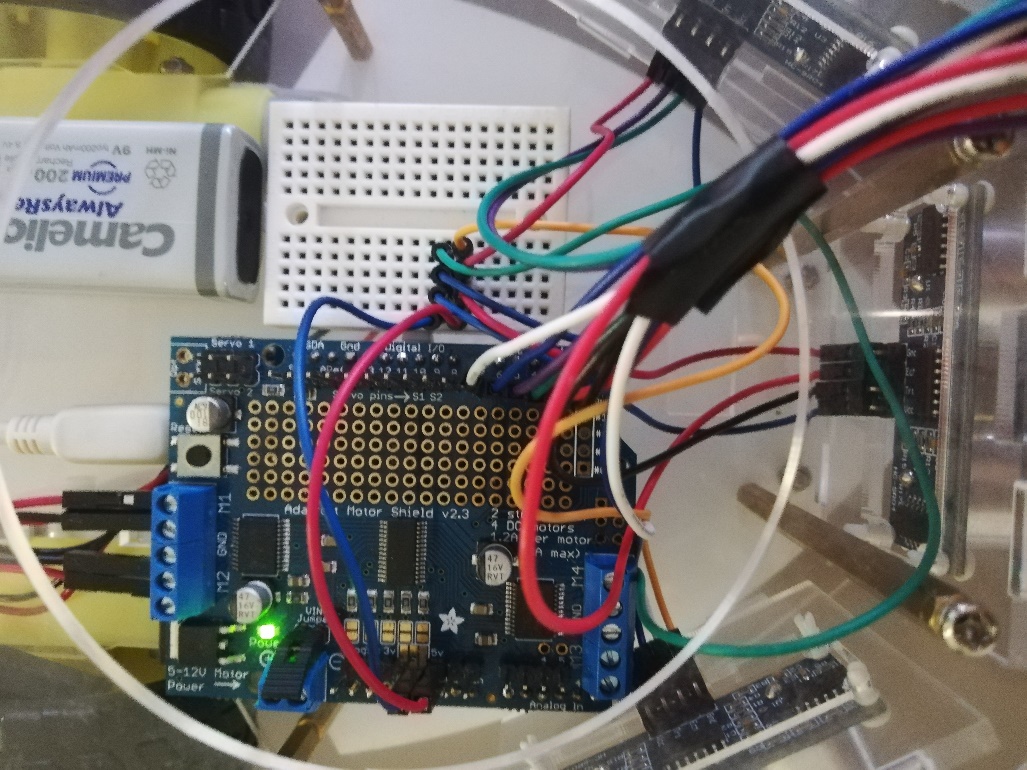
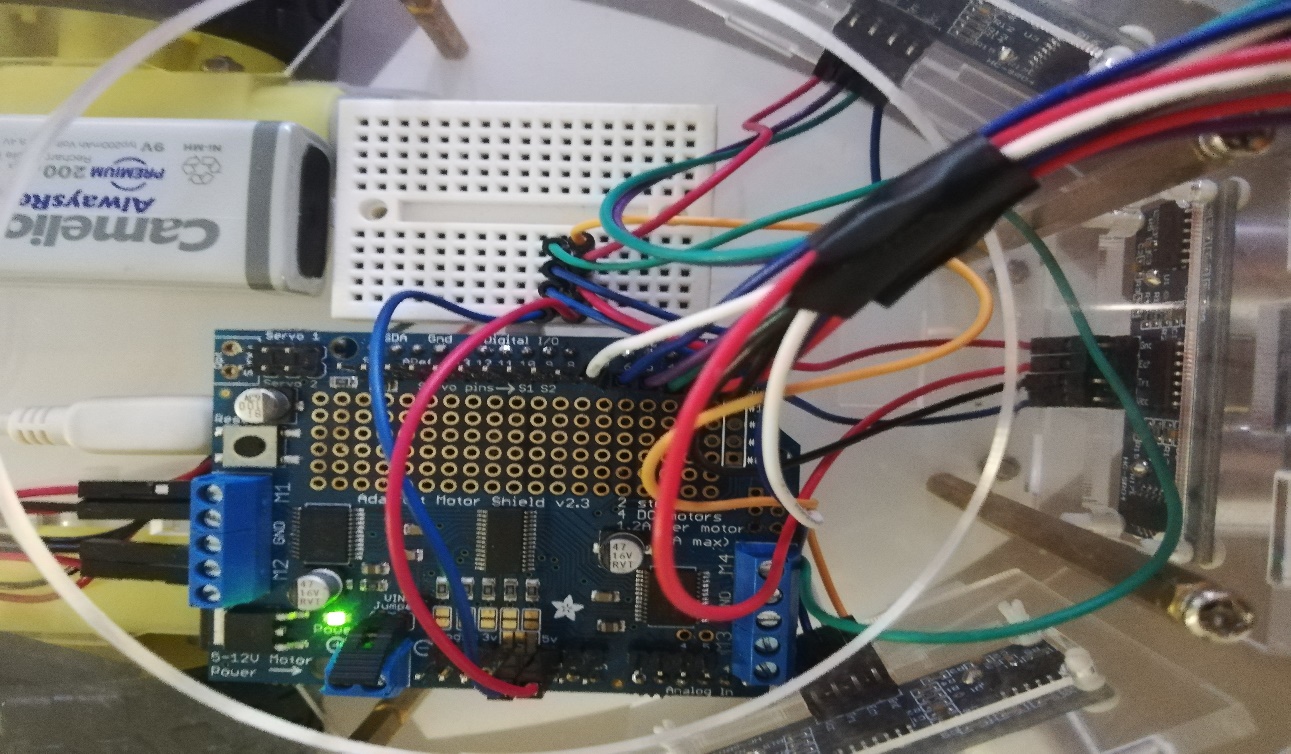
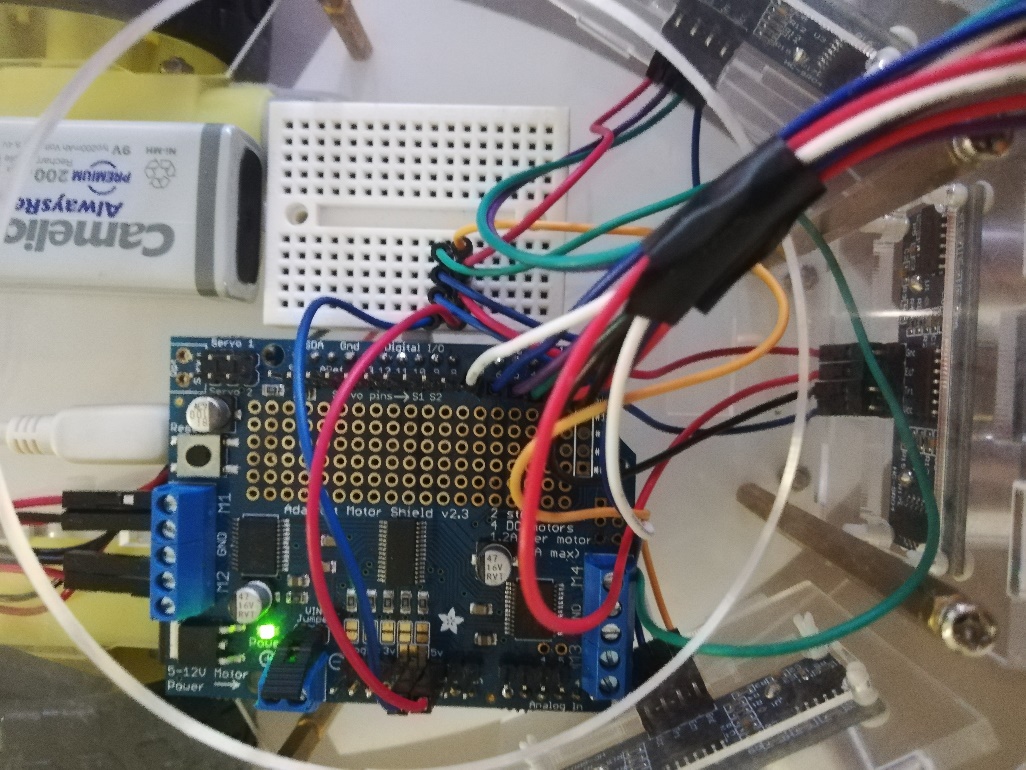
ASSEMBLAGE DE LEONARDO

On branche les capteurs sur le Shield selon l’image suivante :





Ici on branche le voltage et le  
   
 Ground sur la breadboard afin   
   
 de pouvoir brancher 3 capteurs



Ici on branche les broches   
 triggers et echos des capteurs  
 selon l’initialisation suivante :

**/\* capteur de devant \*/**

**const byte TRIGGER\_PIN\_AVANT = 2; // Broche TRIGGER**

**const byte ECHO\_PIN\_AVANT = 3; // Broche ECHO**

**/\* capteur de gauche \*/**

**const byte TRIGGER\_PIN\_GAUCHE = 4; // Broche TRIGGER**

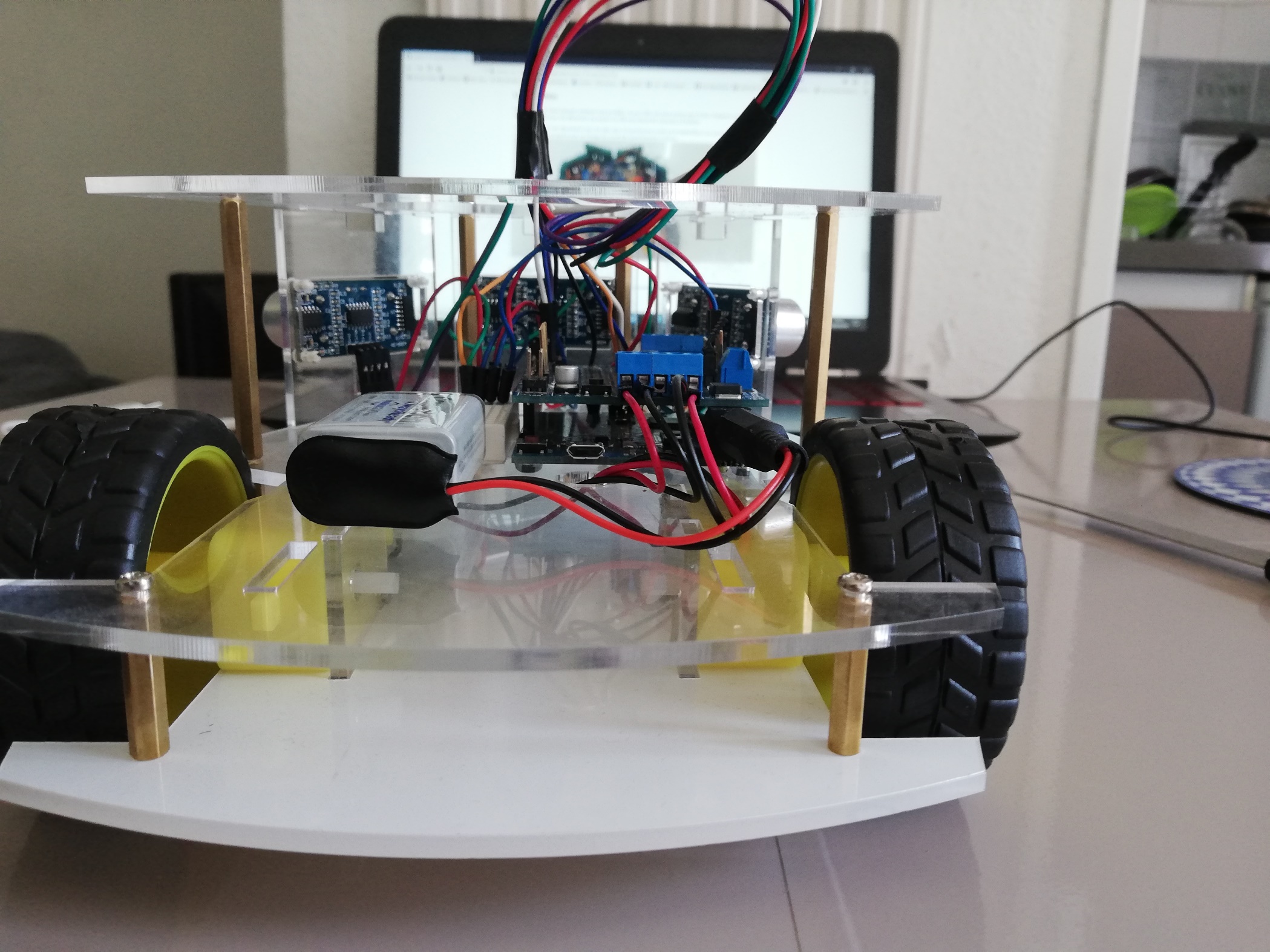
**const byte ECHO\_PIN\_GAUCHE = 5; // Broche ECHO**

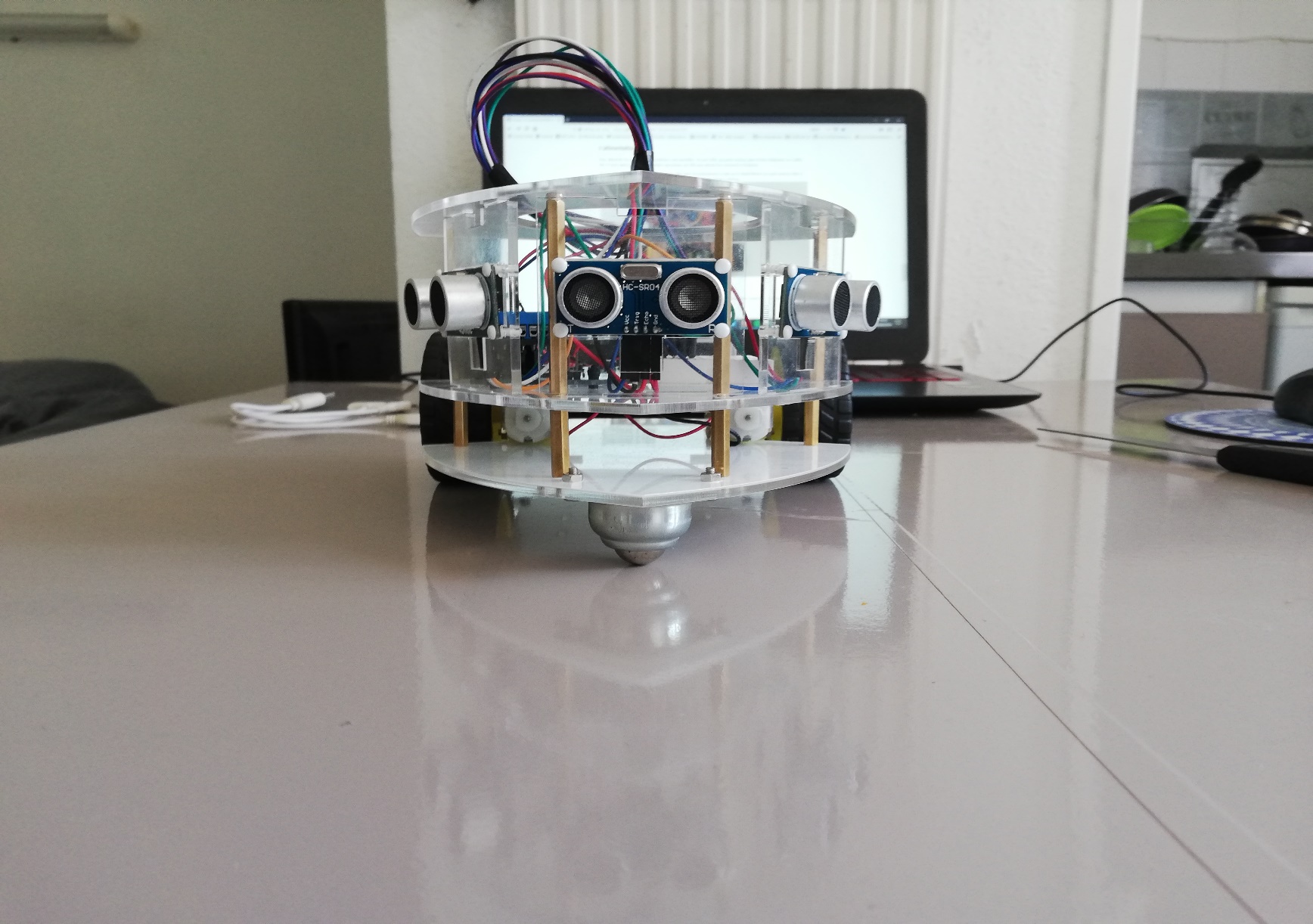
**/\* capteur de droite\*/**

**const byte TRIGGER\_PIN\_DROITE = 6; // Broche TRIGGER**

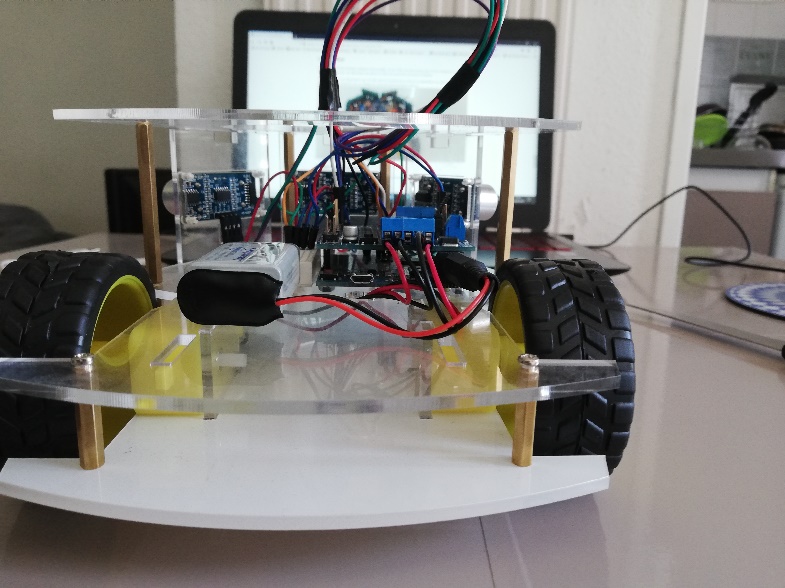
**const byte ECHO\_PIN\_DROITE = 7; // Broche ECHO**

On branche les moteurs contrôlant les roues sur le Shield selon la figure suivante :

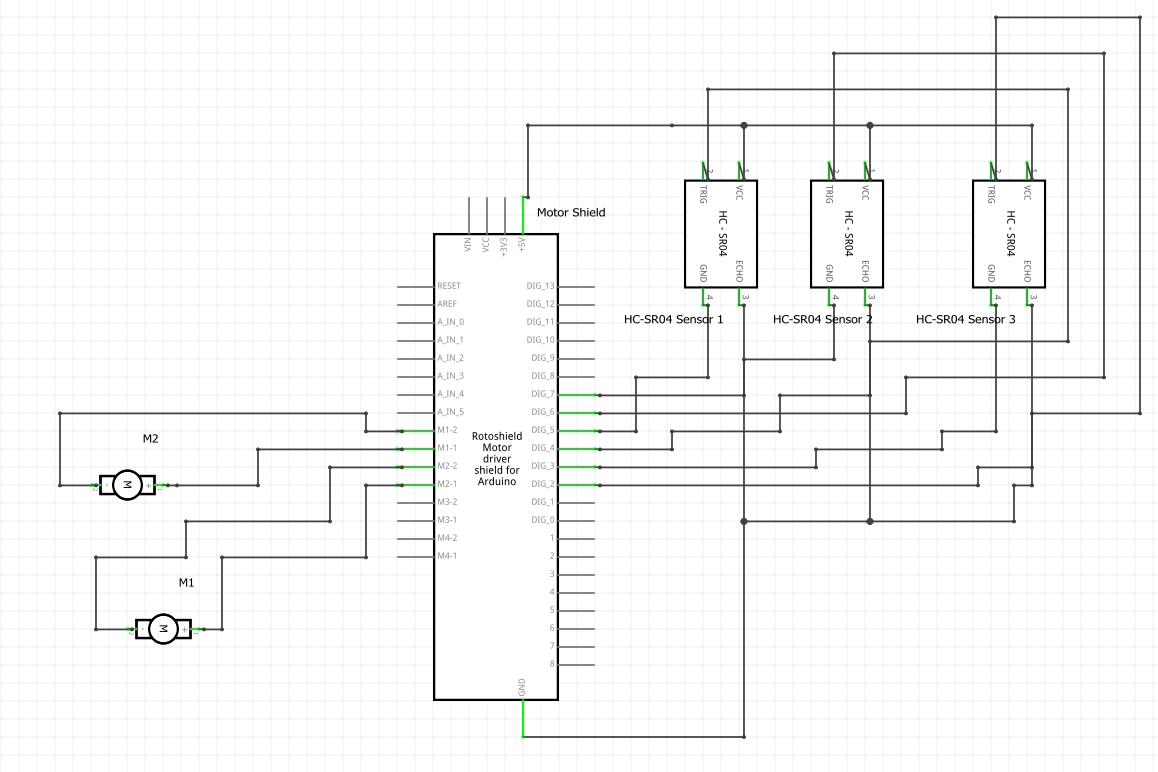


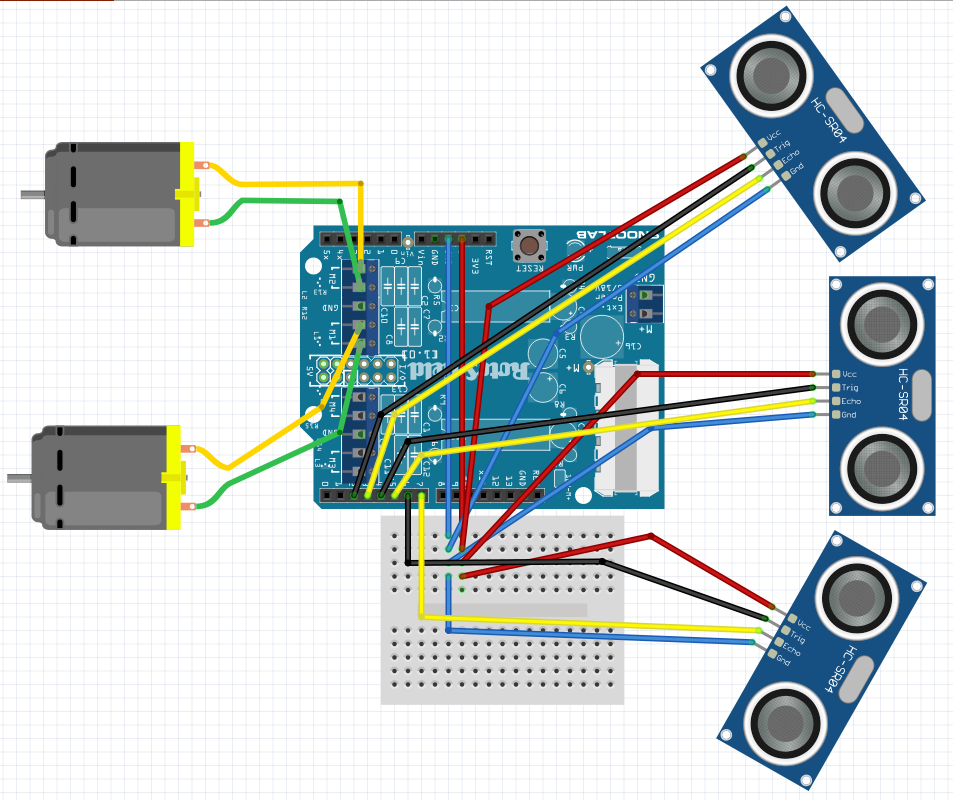


On assemble toutes les pièces :



Vue schématique :





Circuit imprimé :

