

Rapport séance du 17 janvier 2020

Répartition globale :

La plus grande partie de la séance a été consacrée à la partie bricolage. Nous avons récupéré les barres métalliques d'un ancien projet pour monter la structure du notre. Il s'agissait de retirer les rivets des 4 barres et cela s'est avéré plus difficile que prévu.

De l'autre côté, nous avons continué sur la partie communication Bluetooth.

Travail durant la séance :

Comme dit précédemment, nous avons retiré tous les rivets des barres et cela était assez complexe. Puis il a fallu percer les trous pour monter les barres entre elles mais il n'y avait plus de temps.

En attendant, je suis arrivée à faire en sorte que la commande passée sur le téléphone mette en marche les moteurs pour arriver aux bonnes cases.

On envoie donc une chaîne de caractères « depart&arrivée » puis le programme la convertit en coordonnées (x,y) d'arrivée et de départ. Ensuite, il n'y a plus qu'à exécuter les différentes fonctions d'avance et de retour pour bouger.

C'est encore difficile à visualiser vu que les moteurs ne sont pas montés mais ils tournent correctement. J'ai toutefois fait face à un problème sur l'un des moteurs, il ne tourne pas mais vibre. Pour le moment, je n'ai pas encore trouvé la solution ni l'origine du problème.



Programme :

```
void loop() {  
  //on vérifie la présence de données dans la mémoire  
  if (BlueT.available()) {  
    data = (char)BlueT.read();  
    if (data=='*'){  
      coordXD = quelNbrCase((char)BlueT.read());  
      coordYD = quelNbrCase((char)BlueT.read());  
      char movement = (char)BlueT.read();  
      coordXA = quelNbrCase((char)BlueT.read());  
      coordYA = quelNbrCase((char)BlueT.read());  
    }  
  }  
  delay(500);  
  avancer_X_caseH(coordXD);  
  avancer_X_caseV(coordYD);  
}
```